

## 明 細 書

## エレベータ装置

## 技術分野

この発明は、センサ部からの情報に基づいてかごの位置や速度を求め、かごの運転を制御するエレベータ装置に関するものである。

## 背景技術

例えば特開平 6-271236 号公報に示された従来のエレベータ装置では、ガイドレールに押し当てられたローラの回転を検出することにより、かごの位置や速度が求められている。

しかし、このようなエレベータ装置では、例えばガイドレールの表面状態の変化、ガイドレールの継ぎ目の存在、及びローラ表面の摩耗等の原因により、ガイドレールに対するローラの微小な滑りが生じ、かご位置の検出結果に誤差が生じてしまう。また、このような誤差は累積されていくため、実際のかご位置と検出結果との差が徐々に大きくなってしまう。

## 発明の開示

この発明は、上記のような課題を解決するためになされたものであり、かごの位置や速度をより正確に求めることができるエレベータ装置を得ることを目的とする。

この発明によるエレベータ装置は、昇降路内を昇降されるかご、かごの移動量に応じた主検出信号を発生する主センサ部、主検出信号に基づいてかご位置情報及びかご速度情報の少なくともいずれか一方を含むかご情報を求めるとともに、かご情報に応じてかごの運転を制御する制御装置、及びかごが昇降路内の予め設定された基準位置に達したことを検出し補助検出信号を発生する補助センサ部を備え、制御装置は、補助検出信号に基づいてかご情報に修正を加える。

また、この発明によるエレベータ装置は、昇降路内を昇降されるかご、かごの

移動量に応じた主検出信号を発生する主センサ部、主検出信号に基づいてかご位置情報及びかご速度情報の少なくともいずれか一方を含むかご情報を求めるとともに、かご情報に応じてかごの運転を制御する制御装置、及びかごが昇降路内の予め設定された基準位置に達したことを検出し補助検出信号を発生する補助センサ部を備え、制御装置は、補助検出信号に基づいて、かご情報の誤差を監視する。

#### 図面の簡単な説明

図 1 はこの発明の実施の形態 1 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 2 は図 1 の非常止め装置を示す正面図、  
図 3 は図 2 の非常止め装置の作動時の状態を示す正面図、  
図 4 はこの発明の実施の形態 2 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 5 は図 4 の非常止め装置を示す正面図、  
図 6 は図 5 の作動時の非常止め装置を示す正面図、  
図 7 は図 6 の駆動部を示す正面図、  
図 8 はこの発明の実施の形態 3 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 9 はこの発明の実施の形態 4 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 10 はこの発明の実施の形態 5 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 11 はこの発明の実施の形態 6 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 12 は図 11 のエレベータ装置の他の例を示す構成図、  
図 13 はこの発明の実施の形態 7 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 14 はこの発明の実施の形態 8 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 15 は図 7 の駆動部の他の例を示す正面図、  
図 16 はこの発明の実施の形態 9 による非常止め装置を示す平断面図、  
図 17 はこの発明の実施の形態 10 による非常止め装置を示す一部破断側面図、  
図 18 はこの発明の実施の形態 11 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、  
図 19 は図 18 の記憶部に記憶されたかご速度異常判断基準を示すグラフ、  
図 20 は図 18 の記憶部に記憶されたかご加速度異常判断基準を示すグラフ、  
図 21 はこの発明の実施の形態 12 によるエレベータ装置を模式的に示す構成

図、

図 2 2 はこの発明の実施の形態 1 3 によるエレベータ装置を模式的に示す構成

図、

図 2 3 は図 2 2 の綱止め装置及び各ロープセンサを示す構成図、

図 2 4 は図 2 3 の 1 本の主ロープが破断された状態を示す構成図、

図 2 5 はこの発明の実施の形態 1 4 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、

図 2 6 はこの発明の実施の形態 1 5 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、

図 2 7 は図 2 6 のかご及びドアセンサを示す斜視図、

図 2 8 は図 2 7 のかご出入口が開いている状態を示す斜視図、

図 2 9 はこの発明の実施の形態 1 6 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図、

図 3 0 は図 2 9 の昇降路上部を示す構成図、

図 3 1 はこの発明の実施の形態 1 7 によるエレベータ装置のかごを示す正面図、

図 3 2 は図 3 1 の要部を拡大して示す側面図、

図 3 3 はこの発明の実施の形態 1 8 によるエレベータ装置を示す構成図である。

## 発明を実施するための最良の形態

以下、この発明の好適な実施の形態について図面を参照して説明する。

### 実施の形態 1.

図 1 は、この発明の実施の形態 1 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、昇降路 1 内には、一対のかごガイドレール 2 が設置されている。かご 3 は、かごガイドレール 2 に案内されて昇降路 1 内を昇降される。昇降路 1 の上端部には、かご 3 及び釣合おもり（図示しない）を昇降させる巻上機（図示しない）が配置されている。巻上機の駆動シーブには、主ロープ 4 が巻き掛けられている。かご 3 及び釣合おもりは、主ロープ 4 により昇降路 1 内に吊り下げられている。かご 3 には、制動手段である一対の非常止め装置 5 が各かごガイドレール 2 に対向して搭載されている。各非常止め装置 5 は、かご 3 の下部に

配置されている。かご 3 は、各非常止め装置 5 の作動により制動される。

また、昇降路 1 の上端部には、かご 3 の昇降速度を検出するかご速度検出手段である調速機 6 が配置されている。調速機 6 は、調速機本体 7 と、調速機本体 7 に対して回転可能な調速機シープ 8 とを有している。昇降路 1 の下端部には、回転可能な張り車 9 が配置されている。調速機シープ 8 と張り車 9 との間には、かご 3 に連結されたガバナロープ 10 が巻き掛けられている。ガバナロープ 10 のかご 3 との連結部は、かご 3 とともに上下方向へ往復動される。これにより、調速機シープ 8 及び張り車 9 は、かご 3 の昇降速度に対応した速度で回転される。

調速機 6 は、かご 3 の昇降速度が予め設定された第 1 過速度となったときに巻上機のブレーキ装置を作動させるようになっている。また、調速機 6 には、かご 3 の降下速度が第 1 過速度よりも高速の第 2 過速度（設定過速度）となったときに非常止め装置 5 へ作動信号を出力する出力部であるスイッチ部 11 が設けられている。スイッチ部 11 は、回転する調速機シープ 8 の遠心力に応じて変位される過速レバーによって機械的に開閉される接点部 16 を有している。接点部 16 は、停電時にも給電可能な無停電電源装置であるバッテリー 12、及びエレベータの運転を制御する制御盤 13 に、それぞれ電源ケーブル 14 及び接続ケーブル 15 によって電氣的に接続されている。

かご 3 と制御盤 13 との間には、制御ケーブル（移動ケーブル）が接続されている。制御ケーブルには、複数の電力線や信号線と共に、制御盤 13 と各非常止め装置 5 との間に電氣的に接続された非常止め用配線 17 が含まれている。バッテリー 12 からの電力は、接点部 16 の閉極により、電源ケーブル 14、スイッチ部 11、接続ケーブル 15、制御盤 13 内の電力供給回路及び非常止め用配線 17 を通じて各非常止め装置 5 へ供給される。なお、伝送手段は、接続ケーブル 15、制御盤 13 内の電力供給回路及び非常止め用配線 17 を有している。

図 2 は図 1 の非常止め装置 5 を示す正面図であり、図 3 は図 2 の作動時の非常止め装置 5 を示す正面図である。図において、かご 3 の下部には、支持部材 18 が固定されている。非常止め装置 5 は、支持部材 18 に支持されている。また、各非常止め装置 5 は、かごガイドレール 2 に対して接離可能な一対の制動部材である楔 19 と、楔 19 に連結され、かご 3 に対して楔 19 を変位させる一対のア

クチュエータ部 20 と、支持部材 18 に固定され、アクチュエータ部 20 により変位される楔 19 をかごガイドレール 2 に接する方向へ案内する一対の案内部 21 とを有している。一対の楔 19、一対のアクチュエータ部 20 及び一対の案内部 21 は、それぞれかごガイドレール 2 の両側に対称に配置されている。

案内部 21 は、かごガイドレール 2 との間隔が上方で小さくなるようにかごガイドレール 2 に対して傾斜された傾斜面 22 を有している。楔 19 は、傾斜面 22 に沿って変位される。アクチュエータ部 20 は、楔 19 を上方の案内部 21 側へ付勢する付勢部であるばね 23 と、通電による電磁力によりばね 23 の付勢に逆らって案内部 21 から離れるように楔 19 を下方へ変位させる電磁マグネット 24 とを有している。

ばね 23 は、支持部材 18 と楔 19 との間に接続されている。電磁マグネット 24 は、支持部材 18 に固定されている。非常止め用配線 17 は、電磁マグネット 24 に接続されている。楔 19 には、電磁マグネット 24 に対向する永久磁石 25 が固定されている。電磁マグネット 24 への通電は、接点部 16 (図 1 参照) の閉極によりバッテリー 12 (図 1 参照) からなされる。接点部 16 (図 1 参照) の開極により電磁マグネット 24 への通電が遮断されることによって、非常止め装置 5 は作動される。即ち、一対の楔 19 は、ばね 23 の弾性復元力によってかご 3 に対して上方へ変位され、かごガイドレール 2 に押し付けられる。

次に、動作について説明する。通常運転時には、接点部 16 は閉極されている。これにより、電磁マグネット 24 にはバッテリー 12 から電力が供給されている。楔 19 は、通電による電磁力により電磁マグネット 24 に吸引保持され、かごガイドレール 2 から開離されている (図 2)。

例えば主ロープ 4 の切断等によりかご 3 の速度が上昇し第 1 過速度になると、巻上機のブレーキ装置が作動する。巻上機のブレーキ装置の作動後においてもかご 3 の速度がさらに上昇し第 2 過速度になると、接点部 16 が開極される。これにより、各非常止め装置 5 の電磁マグネット 24 への通電は遮断され、楔 19 はばね 23 の付勢によりかご 3 に対して上方へ変位される。このとき、楔 19 は案内部 21 の傾斜面 22 に接触しながら傾斜面 22 に沿って変位される。この変位により、楔 19 はかごガイドレール 2 に接触して押し付けられる。楔 19 は、か

ごガイドレール 2 への接触により、さらに上方へ変位されてかごガイドレール 2 と案内部 21 との間に噛み込む。これにより、かごガイドレール 2 と楔 19 との間に大きな摩擦力が発生し、かご 3 が制動される（図 3）。

かご 3 の制動を解除するときには、接点部 16 の閉極により電磁マグネット 24 に通電した状態で、かご 3 を上昇させる。これにより、楔 19 は下方へ変位され、かごガイドレール 2 から開離される。

このようなエレベータ装置では、バッテリー 12 に接続されたスイッチ部 11 と各非常止め装置 5 とが電氣的に接続されているので、調速機 6 で検出されたかご 3 の速度の異常を電氣的な作動信号としてスイッチ部 11 から各非常止め装置 5 へ伝送することができ、かご 3 の速度の異常が検出されてから短時間でかご 3 を制動させることができる。これにより、かご 3 の制動距離を小さくすることができる。しかも、各非常止め装置 5 を容易に同期作動させることができ、かご 3 を安定して停止させることができる。また、非常止め装置 5 は電氣的な作動信号により作動されるので、かご 3 の揺れ等による誤作動も防止することができる。

また、非常止め装置 5 は、楔 19 を上方の案内部 21 側へ変位させるアクチュエータ部 20 と、上方へ変位される楔 19 をかごガイドレール 2 に接する方向へ案内する傾斜面 22 を含む案内部 21 とを有しているので、かご 3 が下降しているときに、楔 19 のかごガイドレール 2 に対する押し付け力を確実に増大させることができる。

また、アクチュエータ部 20 は、楔 19 を上方へ付勢するばね 23 と、ばね 23 の付勢に逆らって楔 19 を下方へ変位させる電磁マグネット 24 とを有しているので、簡単な構成で楔 19 を変位させることができる。

## 実施の形態 2.

図 4 は、この発明の実施の形態 2 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、かご 3 は、かご出入口 26 が設けられたかご本体 27 と、かご出入口 26 を開閉するかごドア 28 とを有している。昇降路 1 には、かご 3 の速度を検出するかご速度検出手段であるかご速度センサ 31 が設けられている。制御盤 13 内には、かご速度センサ 31 に電氣的に接続された出力部 32 が搭載

されている。出力部 3 2 には、バッテリー 1 2 が電源ケーブル 1 4 を介して接続されている。出力部 3 2 からは、かご 3 の速度を検出するための電力がかご速度センサ 3 1 へ供給される。出力部 3 2 には、かご速度センサ 3 1 からの速度検出信号が入力される。

かご 3 の下部には、かご 3 を制動する制動手段である一對の非常止め装置 3 3 が搭載されている。出力部 3 2 と各非常止め装置 3 3 とは、非常止め用配線 1 7 により互いに電氣的に接続されている。出力部 3 2 からは、かご 3 の速度が第 2 過速度であるときに作動用電力である作動信号が非常止め装置 3 3 へ出力される。非常止め装置 3 3 は、作動信号の入力により作動される。

図 5 は図 4 の非常止め装置 3 3 を示す正面図であり、図 6 は図 5 の作動時の非常止め装置 3 3 を示す正面図である。図において、非常止め装置 3 3 は、かごガイドレール 2 に対して接離可能な制動部材である楔 3 4 と、楔 3 4 の下部に連結されたアクチュエータ部 3 5 と、楔 3 4 の上方に配置され、かご 3 に固定された案内部 3 6 とを有している。楔 3 4 及びアクチュエータ部 3 5 は、案内部 3 6 に対して上下動可能に設けられている。楔 3 4 は、案内部 3 6 に対する上方への変位、即ち案内部 3 6 側への変位に伴って案内部 3 6 によりかごガイドレール 2 に接触する方向へ案内される。

アクチュエータ部 3 5 は、かごガイドレール 2 に対して接離可能な円柱状の接触部 3 7 と、かごガイドレール 2 に接離する方向へ接触部 3 7 を変位させる作動機構 3 8 と、接触部 3 7 及び作動機構 3 8 を支持する支持部 3 9 とを有している。接触部 3 7 は、作動機構 3 8 によって容易に変位できるように楔 3 4 よりも軽くなっている。作動機構 3 8 は、接触部 3 7 をかごガイドレール 2 に接触させている接触位置と接触部 3 7 をかごガイドレール 2 から開離させている開離位置との間で往復変位可能な可動部 4 0 と、可動部 4 0 を変位させる駆動部 4 1 とを有している。

支持部 3 9 及び可動部 4 0 には、支持案内穴 4 2 及び可動案内穴 4 3 がそれぞれ設けられている。支持案内穴 4 2 及び可動案内穴 4 3 のかごガイドレール 2 に対する傾斜角度は、互いに異なっている。接触部 3 7 は、支持案内穴 4 2 及び可動案内穴 4 3 に摺動可能に装着されている。接触部 3 7 は、可動部 4 0 の往復変

位に伴って可動案内穴 4 3 を摺動され、支持案内穴 4 2 の長手方向に沿って変位される。これにより、接触部 3 7 は、かごガイドレール 2 に対して適正な角度で接離される。かご 3 の下降時に接触部 3 7 がかごガイドレール 2 に接触すると、楔 3 4 及びアクチュエータ部 3 5 は制動され、案内部 3 6 側へ変位される。

支持部 3 9 の上部には、水平方向に延びた水平案内穴 4 7 が設けられている。楔 3 4 は、水平案内穴 4 7 に摺動可能に装着されている。即ち、楔 3 4 は、支持部 3 9 に対して水平方向に往復変位可能になっている。

案内部 3 6 は、かごガイドレール 2 を挟むように配置された傾斜面 4 4 及び接触面 4 5 を有している。傾斜面 4 4 は、かごガイドレール 2 との間隔が上方で小さくなるようにかごガイドレール 2 に対して傾斜されている。接触面 4 5 は、かごガイドレール 2 に対して接離可能になっている。楔 3 4 及びアクチュエータ部 3 5 の案内部 3 6 に対する上方への変位に伴って、楔 3 4 は傾斜面 4 4 に沿って変位される。これにより、楔 3 4 及び接触面 4 5 は互いに近づくように変位され、かごガイドレール 2 は楔 3 4 及び接触面 4 5 により挟み付けられる。

図 7 は、図 6 の駆動部 4 1 を示す正面図である。図において、駆動部 4 1 は、可動部 4 0 に取り付けられた付勢部である皿ばね 4 6 と、通電による電磁力により可動部 4 0 を変位させる電磁マグネット 4 8 とを有している。

可動部 4 0 は、皿ばね 4 6 の中央部分に固定されている。皿ばね 4 6 は、可動部 4 0 の往復変位により変形される。皿ばね 4 6 の付勢の向きは、可動部 4 0 の変位による変形により、可動部 4 0 の接触位置（実線）と開離位置（二点破線）との間で反転されるようになっている。可動部 4 0 は、皿ばね 4 6 の付勢により、接触位置及び開離位置にそれぞれ保持される。即ち、かごガイドレール 2 に対する接触部 3 7 の接触状態及び開離状態は、皿ばね 4 6 の付勢により保持される。

電磁マグネット 4 8 は、可動部 4 0 に固定された第 1 電磁部 4 9 と、第 1 電磁部 4 9 に対向して配置された第 2 電磁部 5 0 とを有している。可動部 4 0 は、第 2 電磁部 5 0 に対して変位可能になっている。電磁マグネット 4 8 には、非常止め用配線 1 7 が接続されている。第 1 電磁部 4 9 及び第 2 電磁部 5 0 は、電磁マグネット 4 8 への作動信号の入力により電磁力を発生し、互いに反発される。即ち、第 1 電磁部 4 9 は、電磁マグネット 4 8 への作動信号の入力により、可動部



40とともに第2電磁部50から離れる向きへ変位される。

なお、出力部32は、非常止め機構5の作動後の復帰のための復帰信号を復帰時に出力するようになっている。第1電磁部49及び第2電磁部50は、電磁マグネット48への復帰信号の入力により互いに吸引される。他の構成は実施の形態1と同様である。

次に、動作について説明する。通常運転時には、可動部40は開離位置に位置しており、接触部37は皿ばね46の付勢によりかごガイドレール2から開離されている。接触部37がかごガイドレール2から開離された状態では、楔34は、案内部36との間隔が保たれており、かごガイドレール2から開離されている。

かご速度センサ31で検出された速度が第1過速度になると、巻上機のブレーキ装置が作動する。この後にもかご3の速度が上昇し、かご速度センサ31で検出された速度が第2過速度になると、作動信号が出力部32から各非常止め装置33へ出力される。作動信号の電磁マグネット48への入力により、第1電磁部49及び第2電磁部50は互いに反発される。この電磁反発力により、可動部40は接触位置へ変位される。これに伴って、接触部37はかごガイドレール2に対して接触する方向へ変位される。可動部40が接触位置に達するまでに、皿ばね46の付勢の向きは接触位置で可動部40を保持する向きに反転する。これにより、接触部37はかごガイドレール2に接触して押し付けられ、楔34及びアクチュエータ部35は制動される。

かご3及び案内部36は制動されずに下降することから、案内部36は下方の楔34及びアクチュエータ部35側へ変位される。この変位により、楔34は傾斜面44に沿って案内され、かごガイドレール2は楔34及び接触面45によって挟み付けられる。楔34は、かごガイドレール2への接触により、さらに上方へ変位されてかごガイドレール2と傾斜面44との間に噛み込む。これにより、かごガイドレール2と楔34との間、及びかごガイドレール2と接触面45との間に大きな摩擦力が発生し、かご3が制動される。

復帰時には、出力部32から復帰信号が電磁マグネット48へ伝送される。これにより、第1電磁部49及び第2電磁部50は互いに吸引され、可動部40は開離位置へ変位される。これに伴って、接触部37はかごガイドレール2に対し

て開離する方向へ変位される。可動部 40 が開離位置に達するまでに、皿ばね 46 の付勢の向きは反転し、可動部 40 は開離位置で保持される。この状態で、かご 3 が上昇され、楔 34 及び接触面 45 のかごガイドレール 2 に対する押し付けは解除される。

このようなエレベータ装置では、実施の形態 1 と同様の効果を奏するとともに、かご 3 の速度を検出するためにかご速度センサ 31 が昇降路 1 内に設けられているので、调速機及びガバナロープを用いる必要がなくなり、エレベータ装置全体の据付スペースを小さくすることができる。

また、アクチュエータ部 35 は、かごガイドレール 2 に接離可能な接触部 37 と、かごガイドレール 2 に接離する方向へ接触部 37 を変位させる作動機構 38 とを有しているので、接触部 37 の重量を楔 34 よりも軽くすることにより、作動機構 38 の接触部 37 に対する駆動力を小さくすることができ、作動機構 38 を小形化することができる。さらに、接触部 37 を軽量にすることで、接触部 37 の変位速度も大きくすることができ、制動力の発生までに要する時間を短縮することができる。

また、駆動部 41 は、可動部 40 を接触位置及び開離位置で保持する皿ばね 46 と、通電により可動部 40 を変位させる電磁マグネット 48 とを有しているので、可動部 40 の変位時のみの電磁マグネット 48 への通電で可動部 40 を接触位置あるいは開離位置に確実に保持することができる。

### 実施の形態 3.

図 8 は、この発明の実施の形態 3 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、かご出入口 26 には、かごドア 28 の開閉状態を検出するドア開閉検出手段であるドア開閉センサ 58 が設けられている。ドア開閉センサ 58 には、制御盤 13 に搭載された出力部 59 が制御ケーブルを介して接続されている。また、出力部 59 には、かご速度センサ 31 が電氣的に接続されている。かご速度センサ 31 からの速度検出信号及びドア開閉センサ 58 からの開閉検出信号は、出力部 59 に入力される。出力部 59 では、速度検出信号及び開閉検出信号の入力により、かご 3 の速度及びかご出入口 26 の開閉状態が把握される。

出力部 5 9 は、非常止め用配線 1 7 を介して非常止め装置 3 3 に接続されている。出力部 5 9 は、かご速度センサ 3 1 からの速度検出信号、及びドア開閉センサ 5 8 からの開閉検出信号により、かご出入口 2 6 が開いた状態でかご 3 が昇降したときに作動信号を出力するようになっている。作動信号は、非常止め用配線 1 7 を通じて非常止め装置 3 3 へ伝送される。他の構成は実施の形態 2 と同様である。

このようなエレベータ装置では、かご 3 の速度を検出するかご速度センサ 3 1 と、かごドア 2 8 の開閉状態を検出するドア開閉センサ 5 8 とが出力部 5 9 に電氣的に接続され、かご出入口 2 6 が開いた状態でかご 3 が下降したときに、作動信号が出力部 5 9 から非常止め装置 3 3 へ出力されるようになっているので、かご出入口 2 6 が開いた状態でのかご 3 の下降を防止することができる。

なお、非常止め装置 3 3 を上下逆にしたものをさらにかご 3 に装着してもよい。このようにすれば、かご出入口 2 6 が開いた状態でのかご 3 の上昇も防止することができる。

#### 実施の形態 4 .

図 9 は、この発明の実施の形態 4 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、主ロープ 4 には、主ロープ 4 の切断を検出するロープ切れ検出手段である切断検出導線 6 1 が挿通されている。切断検出導線 6 1 には、微弱電流が流されている。主ロープ 4 の切断の有無は、微弱電流の通電の有無により検出される。切断検出導線 6 1 には、制御盤 1 3 に搭載された出力部 6 2 が電氣的に接続されている。切断検出導線 6 1 が切断されると、切断検出導線 6 1 の通電の遮断信号であるロープ切断信号が出力部 6 2 に入力される。出力部 6 2 にはまた、かご速度センサ 3 1 が電氣的に接続されている。

出力部 6 2 は、非常止め用配線 1 7 を介して非常止め装置 3 3 に接続されている。出力部 6 2 は、かご速度センサ 3 1 からの速度検出信号、及び切断検出導線 6 1 からのロープ切断信号により、主ロープ 4 の切断時に作動信号を出力するようになっている。作動信号は、非常止め用配線 1 7 を通じて非常止め装置 3 3 へ伝送される。他の構成は実施の形態 2 と同様である。

このようなエレベータ装置では、かご 3 の速度を検出するかご速度センサ 3 1 と、主ロープ 4 の切断を検出する切断検出導線 6 1 とが出力部 6 2 に電氣的に接続され、主ロープ 4 の切断時に作動信号が出力部 6 2 から非常止め装置 3 3 へ出力されるようになっているので、かご 3 の速度の検出及び主ロープ 4 の切断の検出により異常速度で下降するかご 3 をさらに確実に制動させることができる。

なお、上記の例では、ロープ切れ検出手段として、主ロープ 4 に挿通された切断検出導線 6 1 の通電の有無を検出する方法が用いられているが、例えば主ロープ 4 のテンションの変化を測定する方法を用いてもよい。この場合、主ロープ 4 のロープ止めにテンション測定器が設置される。

#### 実施の形態 5.

図 10 は、この発明の実施の形態 5 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、昇降路 1 内には、かご 3 の位置を検出するかご位置検出手段であるかご位置センサ 6 5 が設けられている。かご位置センサ 6 5 及びかご速度センサ 3 1 は、制御盤 1 3 に搭載された出力部 6 6 に電氣的に接続されている。出力部 6 6 は、通常運転時のかご 3 の位置、速度、加減速度及び停止階等の情報を含む制御パターンが記憶されたメモリ部 6 7 を有している。出力部 6 6 には、かご速度センサ 3 1 からの速度検出信号、及びかご位置センサ 6 5 からのかご位置信号が入力される。

出力部 6 6 は、非常止め用配線 1 7 を介して非常止め装置 3 3 に接続されている。出力部 6 6 では、速度検出信号及びかご位置信号によるかご 3 の速度及び位置（実測値）と、メモリ部 6 7 に記憶された制御パターンによるかご 3 の速度及び位置（設定値）とが比較されるようになっている。出力部 6 6 は、実測値と設定値との偏差が所定の閾値を超えたときに作動信号を非常止め装置 3 3 へ出力するようになっている。ここで、所定の閾値とは、かご 3 が通常の制動により昇降路 1 の端部に衝突することなく停止するための最低限の実測値と設定値との偏差である。他の構成は実施の形態 2 と同様である。

このようなエレベータ装置では、出力部 6 6 は、かご速度センサ 3 1 及びかご位置センサ 6 5 からの実測値と制御パターンの設定値との偏差が所定の閾値を超

えたときに作動信号を出力するようになっているので、かご 3 の昇降路 1 の端部への衝突を防止することができる。

#### 実施の形態 6.

図 1 1 は、この発明の実施の形態 6 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、昇降路 1 内には、第 1 かごである上かご 7 1 と、上かご 7 1 の下方に位置する第 2 かごである下かご 7 2 とが配置されている。上かご 7 1 及び下かご 7 2 は、かごガイドレール 2 に案内されて昇降路 1 内を昇降される。昇降路 1 内の上端部には、上かご 7 1 及び上かご用釣合おもり（図示しない）を昇降させる第 1 巻上機（図示しない）と、下かご 7 2 及び下かご用釣合おもり（図示しない）を昇降させる第 2 巻上機（図示しない）とが設置されている。第 1 巻上機の駆動シーブには第 1 主ロープ（図示しない）が、第 2 巻上機の駆動シーブには第 2 主ロープ（図示しない）がそれぞれ巻き掛けられている。上かご 7 1 及び上かご用釣合おもりは第 1 主ロープにより吊り下げられ、下かご 7 2 及び下かご用釣合おもりは第 2 主ロープにより吊り下げられている。

昇降路 1 内には、上かご 7 1 の速度及び下かご 7 2 の速度を検出するかご速度検出手段である上かご速度センサ 7 3 及び下かご速度センサ 7 4 が設けられている。また、昇降路 1 内には、上かご 7 1 の位置及び下かご 7 2 の位置を検出するかご位置検出手段である上かご位置センサ 7 5 及び下かご位置センサ 7 6 が設けられている。

なお、かご動作検出手段は、上かご速度センサ 7 3、下かご速度センサ 7 4、上かご位置センサ 7 5 及び下かご位置センサ 7 6 を有している。

上かご 7 1 の下部には、実施の形態 2 で用いられる非常止め装置 3 3 と同様の構成の制動手段である上かご用非常止め装置 7 7 が搭載されている。下かご 7 2 の下部には、上かご用非常止め装置 7 7 と同様の構成の制動手段である下かご用非常止め装置 7 8 が搭載されている。

制御盤 1 3 内には、出力部 7 9 が搭載されている。出力部 7 9 には、上かご速度センサ 7 3、下かご速度センサ 7 4、上かご位置センサ 7 5 及び下かご位置センサ 7 6 が電氣的に接続されている。また、出力部 7 9 には、バッテリー 1 2 が電

源ケーブル 14 を介して接続されている。上かご速度センサ 73 からの上かご速度検出信号、下かご速度センサ 74 からの下かご速度検出信号、上かご位置センサ 75 からの上かご位置検出信号、及び下かご位置センサ 76 からの下かご位置検出信号は、出力部 79 へ入力される。即ち、出力部 79 には、かご動作検出手段からの情報が入力される。

出力部 79 は、非常止め用配線 17 を介して上かご用非常止め装置 77 及び下かご用非常止め装置 78 に接続されている。また、出力部 79 は、かご動作検出手段からの情報により、上かご 71 あるいは下かご 72 の昇降路 1 の端部への衝突の有無、及び上かご 71 と下かご 72 との衝突の有無を予測し、衝突が予測されたときに作動信号を上かご用非常止め装置 77 及び下かご用非常止め装置 78 へ出力するようになっている。上かご用非常止め装置 77 及び下かご用非常止め装置 78 は、作動信号の入力により作動される。

なお、監視部は、かご動作検出手段と出力部 79 とを有している。上かご 71 及び下かご 72 の走行状態は、監視部により監視される。他の構成は実施の形態 2 と同様である。

次に、動作について説明する。出力部 79 では、かご動作検出手段からの情報の出力部 79 への入力により、上かご 71 あるいは下かご 72 の昇降路 1 の端部への衝突の有無、及び上かご 71 と下かご 72 との衝突の有無が予測される。例えば上かご 71 を吊り下げている第 1 主ロープの切断により上かご 71 と下かご 72 との衝突が出力部 79 で予測されたとき、出力部 79 から上かご用非常止め装置 77 及び下かご用非常止め装置 78 へ作動信号が出力される。これにより、上かご用非常止め装置 77 及び下かご用非常止め装置 78 は作動され、上かご 71 及び下かご 72 は制動される。

このようなエレベータ装置では、監視部が、同一昇降路 1 内を昇降する上かご 71 及び下かご 72 のそれぞれの実際の動きを検出するかご動作検出手段と、かご動作検出手段からの情報により上かご 71 と下かご 72 との衝突の有無を予測し、衝突が予測されたときに作動信号を上かご用非常止め装置 77 及び下かご用非常止め装置 78 へ出力する出力部 79 を有しているので、上かご 71 及び下かご 72 のそれぞれの速度が設定過速度に達していなくても、上かご 71 と下かご

72との衝突が予測されるときには、上かご用非常止め装置77及び下かご用非常止め装置78を作動させることができ、上かご71と下かご72との衝突を回避することができる。

また、かご動作検出手段が上かご速度センサ73、下かご速度センサ74、上かご位置センサ75及び上かご位置センサ76を有しているので、上かご71及び下かご72のそれぞれの実際の動きを簡単な構成で容易に検出することができる。

なお、上記の例では、出力部79は制御盤13内に搭載されているが、上かご71及び下かご72のそれぞれに出力部79を搭載してもよい。この場合、図12に示すように、上かご速度センサ73、下かご速度センサ74、上かご位置センサ75及び下かご位置センサ76は、上かご71に搭載された出力部79、及び下かご72に搭載された出力部79の両方にそれぞれ電氣的に接続される。

また、上記の例では、出力部79は、上かご用非常止め装置77及び下かご用非常止め装置78の両方へ作動信号を出力するようになっているが、かご動作検出手段からの情報に応じて、上かご用非常止め装置77及び下かご用非常止め装置78の一方のみへ作動信号を出力するようにしてもよい。この場合、出力部79では、上かご71と下かご72との衝突の有無が予測されるとともに、上かご71及び下かご72のそれぞれの動きの異常の有無も判断される。作動信号は、上かご71及び下かご72のうちの異常な動きをする方に搭載された非常止め装置のみへ出力部79から出力される。

#### 実施の形態7.

図13は、この発明の実施の形態7によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、上かご71には出力部である上かご用出力部81が搭載され、下かご72には出力部である下かご用出力部82が搭載されている。上かご用出力部81には、上かご速度センサ73、上かご位置センサ75及び下かご位置センサ76が電氣的に接続されている。下かご用出力部82には、下かご速度センサ74、下かご位置センサ76及び上かご位置センサ75が電氣的に接続されている。

上かご用出力部 8 1 は、上かご 7 1 に設置された伝送手段である上かご非常止め用配線 8 3 を介して上かご用非常止め装置 7 7 に電氣的に接続されている。また、上かご用出力部 8 1 は、上かご速度センサ 7 3、上かご位置センサ 7 5 及び下かご位置センサ 7 6 からのそれぞれの情報（以下この実施の形態において、「上かご用検出情報」という）により、上かご 7 1 の下かご 7 2 への衝突の有無を予測し、衝突が予測されたときに上かご用非常止め装置 7 7 へ作動信号を出力するようになっている。さらに、上かご用出力部 8 1 は、上かご用検出情報が入力されたときに、下かご 7 2 が通常運転時の最大速度で上かご 7 1 側へ走行していると仮定して上かご 7 1 の下かご 7 2 への衝突の有無を予測するようになっている。

下かご用出力部 8 2 は、下かご 7 2 に設置された伝送手段である下かご非常止め用配線 8 4 を介して下かご用非常止め装置 7 8 に電氣的に接続されている。また、下かご用出力部 8 2 は、下かご速度センサ 7 4、下かご位置センサ 7 6 及び上かご位置センサ 7 5 からのそれぞれの情報（以下この実施の形態において、「下かご用検出情報」という）により、下かご 7 2 の上かご 7 1 への衝突の有無を予測し、衝突が予測されたときに下かご用非常止め装置 7 8 へ作動信号を出力するようになっている。さらに、下かご用出力部 8 2 は、下かご用検出情報が入力されたときに、上かご 7 1 が通常運転時の最大速度で下かご 7 2 側へ走行していると仮定して下かご 7 2 の上かご 7 1 への衝突の有無を予測するようになっている。

上かご 7 1 及び下かご 7 2 は、通常時には、上かご用非常止め装置 7 7 及び下かご用非常止め装置 7 8 が作動しないように互いに十分な間隔を置いて運転制御される。他の構成は実施の形態 6 と同様である。

次に、動作について説明する。例えば上かご 7 1 を吊り下げている第 1 主ロープの切断により上かご 7 1 が下かご 7 2 側へ落下して、上かご 7 1 が下かご 7 2 に近づくと、上かご用出力部 8 1 では上かご 7 1 と下かご 7 2 との衝突が予測され、下かご用出力部 8 2 では上かご 7 1 と下かご 7 2 との衝突が予測される。これにより、上かご用出力部 8 1 からは上かご用非常止め装置 7 7 へ、下かご用出力部 8 2 からは下かご用非常止め装置 7 8 へ作動信号がそれぞれ出力される。こ



れにより、上かご用非常止め装置 7 7 及び下かご用非常止め装置 7 8 は作動され、上かご 7 1 及び下かご 7 2 は制動される。

このようなエレベータ装置では、実施の形態 6 と同様な効果を奏するとともに、上かご速度センサ 7 3 が上かご用出力部 8 1 のみに電氣的に接続され、下かご速度センサ 7 4 が下かご用出力部 8 2 のみに電氣的に接続されているので、上かご速度センサ 7 3 と下かご用出力部 8 2 との間、及び下かご速度センサ 7 4 と上かご用出力部 8 1 との間に電気配線を設ける必要がなくなり、電気配線の設置作業を簡素化することができる。

#### 実施の形態 8.

図 1 4 は、この発明の実施の形態 8 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、上かご 7 1 及び下かご 7 2 には、上かご 7 1 と下かご 7 2 との間の距離を検出するかご間距離検出手段であるかご間距離センサ 9 1 が搭載されている。かご間距離センサ 9 1 は、上かご 7 1 に搭載されたレーザ照射部と、下かご 7 2 に搭載された反射部とを有している。上かご 7 1 と下かご 7 2 との間の距離は、レーザ照射部と反射部との間のレーザ光の往復時間によりかご間距離センサ 9 1 により求められる。

上かご用出力部 8 1 には、上かご速度センサ 7 3、下かご速度センサ 7 4、上かご位置センサ 7 5 及びかご間距離センサ 9 1 が電氣的に接続されている。下かご用出力部 8 2 には、上かご速度センサ 7 3、下かご速度センサ 7 4、下かご位置センサ 7 6 及びかご間距離センサ 9 1 が電氣的に接続されている。

上かご用出力部 8 1 は、上かご速度センサ 7 3、下かご速度センサ 7 4、上かご位置センサ 7 5 及びかご間距離センサ 9 1 からのそれぞれの情報（以下この実施の形態において、「上かご用検出情報」という）により、上かご 7 1 の下かご 7 2 への衝突の有無を予測し、衝突が予測されたときに上かご用非常止め装置 7 7 へ作動信号を出力するようになっている。

下かご用出力部 8 2 は、上かご速度センサ 7 3、下かご速度センサ 7 4、下かご位置センサ 7 6 及びかご間距離センサ 9 1 からのそれぞれの情報（以下この実施の形態において、「下かご用検出情報」という）により、下かご 7 2 の上かご

71への衝突の有無を予測し、衝突が予測されたときに下かご用非常止め装置78へ作動信号を出力するようになっている。他の構成は実施の形態7と同様である。

このようなエレベータ装置では、出力部79がかご間距離センサ91からの情報により上かご71と下かご72との衝突の有無を予測するようになっているので、上かご71と下かご72との衝突の有無の予測をさらに確実にすることができる。

なお、上記実施の形態6～8によるエレベータ装置に、実施の形態3のドア開閉センサ58を適用して出力部に開閉検出信号が入力されるようにしてもよいし、実施の形態4の切断検出導線61を適用して出力部にロープ切断信号が入力されるようにしてもよい。

また、上記実施の形態2～8では、駆動部は、第1電磁部49及び第1電磁部50の電磁反発力あるいは電磁吸引力を利用して駆動されているが、例えば導電性の反発板に発生する渦電流を利用して駆動されるようになっていてもよい。この場合、図15に示すように、電磁マグネット48には作動信号としてパルス電流が供給され、可動部40に固定された反発板51に発生する渦電流と電磁マグネット48からの磁界との相互作用によって、可動部40が変位される。

また、上記実施の形態2～8では、かご速度検出手段は昇降路1に設けられているが、かごに搭載されていてもよい。この場合、かご速度検出手段からの速度検出信号は、制御ケーブルを介して出力部へ伝送される。

#### 実施の形態9.

図16は、この発明の実施の形態9による非常止め装置を示す平断面図である。図において、非常止め装置155は、楔34と、楔34の下部に連結されたアクチュエータ部156と、楔34の上方に配置され、かご3に固定された案内部36とを有している。アクチュエータ部156は、案内部36に対して楔34とともに上下動可能になっている。

アクチュエータ部156は、かごガイドレール2に対して接離可能な一对の接触部157と、各接触部157にそれぞれ連結された一对のリンク部材158a,

158bと、各接触部157がかごガイドレール2に接離する方向へ一方のリンク部材158aを他方のリンク部材158bに対して変位させる作動機構159と、各接触部157、各リンク部材158a、158b及び作動機構159を支持する支持部160とを有している。支持部160には、楔34に通された水平軸170が固定されている。楔34は、水平方向に水平軸170に対して往復変位可能になっている。

各リンク部材158a、158bは、一端部から他端部に至るまでの間の部分で互いに交差されている。また、支持部160には、各リンク部材158a、158bの互いに交差された部分で各リンク部材158a、158bを回動可能に連結する連結部材161が設けられている。さらに、一方のリンク部材158aは、他方のリンク部材158bに対して連結部161を中心に回動可能に設けられている。

各接触部157は、リンク部材158a、158bの各他端部が互いに近づく方向へ変位されることにより、かごガイドレール2に接する方向へそれぞれ変位される。また、各接触部157は、リンク部材158a、158bの各他端部が互いに離れる方向へ変位されることにより、かごガイドレール2から離れる方向へそれぞれ変位される。

作動機構159は、リンク部材158a、158bの各他端部の間に配置されている。また、作動機構159は、各リンク部材158a、158bに支持されている。さらに、作動機構159は、一方のリンク部材158aに連結された棒状の可動部162と、他方のリンク部材158bに固定され、可動部162を往復変位させる駆動部163とを有している。作動機構159は、各リンク部材158a、158bとともに、連結部材161を中心に回動可能になっている。

可動部162は、駆動部163内に收容された可動鉄心164と、可動鉄心164とリンク部材158aとを互いに連結する連結棒165とを有している。また、可動部162は、各接触部157がかごガイドレール2に接触する接触位置と、各接触部157がかごガイドレール2から開離される開離位置との間で往復変位可能になっている。

駆動部163は、可動鉄心164の変位を規制する一对の規制部166a、1

66bと各規制部166a, 166bを互いに連結する側壁部166cを含み可動鉄心164を囲繞する固定鉄心166と、固定鉄心166内に收容され、通電により一方の規制部166aに接する方向へ可動鉄心164を変位させる第1コイル167と、固定鉄心166内に收容され、通電により他方の規制部166bに接する方向へ可動鉄心164を変位させる第2コイル168と、第1コイル167及び第2コイル168の間に配置された環状の永久磁石169とを有している。

一方の規制部166aは、可動部162が開離位置にあるときに可動鉄心164が当接されるように配置されている。また、他方の規制部166bは、可動部162が接触位置にあるときに可動鉄心164が当接されるように配置されている。

第1コイル167及び第2コイル168は、可動部162を囲む環状の電磁コイルである。また、第1コイル167は永久磁石169と一方の規制部166aとの間に配置され、第2コイル168は永久磁石169と他方の規制部166bとの間に配置されている。

可動鉄心164が一方の規制部166aに当接されている状態では、磁気抵抗となる空間が可動鉄心164と他方の規制部166bとの間に存在するので、永久磁石169の磁束量は、第2コイル168側よりも第1コイル167側で多くなり、可動鉄心164は一方の規制部166aに当接されたまま保持される。

また、可動鉄心164が他方の規制部166bに当接されている状態では、磁気抵抗となる空間が可動鉄心164と一方の規制部166aとの間に存在するので、永久磁石169の磁束量は、第1コイル167側よりも第2コイル168側で多くなり、可動鉄心164は他方の規制部166bに当接されたまま保持される。

第2コイル168には、出力部32からの作動信号である電力が入力されるようになっている。また、第2コイル168は、一方の規制部166aへの可動鉄心164の当接を保持する力に逆らう磁束を作動信号の入力により発生するようになっている。また、第1コイル167には、出力部32からの復帰信号である電力が入力されるようになっている。また、第1コイル167は、他方の規制部

1 6 6 b への可動鉄心 1 6 4 の当接を保持する力に逆らう磁束を復帰信号の入力により発生するようになっている。

他の構成は実施の形態 2 と同様である。

次に、動作について説明する。通常運転時には、可動部 1 6 2 は開離位置に位置しており、可動鉄心 1 6 4 は永久磁石 1 6 9 による保持力で一方の規制部 1 6 6 a に当接されている。可動鉄心 1 6 4 が一方の規制部 1 6 6 a に当接されている状態では、楔 3 4 は、案内部 3 6 との間隔が保たれており、かごガイドレール 2 から開離されている。

この後、実施の形態 2 と同様に、作動信号が出力部 3 2 から各非常止め装置 1 5 5 へ出力されることにより、第 2 コイル 1 6 8 に通電される。これにより、第 2 コイル 1 6 8 の周囲に磁束が発生し、可動鉄心 1 6 4 は、他方の規制部 1 6 6 b に近づく方向へ変位され、開離位置から接触位置に変位される。このとき、各接触部 1 5 7 は、互いに近づく方向へ変位され、かごガイドレール 2 に接触する。これにより、楔 3 4 及びアクチュエータ部 1 5 5 は制動される。

この後、案内部 3 6 は降下され続け、楔 3 4 及びアクチュエータ部 1 5 5 に近づく。これにより、楔 3 4 は傾斜面 4 4 に沿って案内され、かごガイドレール 2 は楔 3 4 及び接触面 4 5 によって挟み付けられる。この後、実施の形態 2 と同様に動作し、かご 3 が制動される。

復帰時には、復帰信号が出力部 3 2 から第 1 コイル 1 6 7 へ伝送される。これにより、第 1 コイル 1 6 7 の周囲に磁束が発生し、可動鉄心 1 6 4 が接触位置から開離位置に変位される。この後、実施の形態 2 と同様にして、楔 3 4 及び接触面 4 5 のかごガイドレール 2 に対する押し付けが解除される。

このようなエレベータ装置では、作動機構 1 5 9 が各リンク部材 1 5 8 a, 1 5 8 b を介して一对の接触部 1 5 7 を変位させるようになっているので、実施の形態 2 と同様の効果を奏するとともに、一对の接触部 1 5 7 を変位させるための作動機構 1 5 9 の数を少なくすることができる。

実施の形態 1 0.

図 1 7 は、この発明の実施の形態 1 0 による非常止め装置を示す一部破断側面

図である。図において、非常止め装置 175 は、楔 34 と、楔 34 の下部に連結されたアクチュエータ部 176 と、楔 34 の上方に配置され、かご 3 に固定された案内部 36 とを有している。

アクチュエータ部 176 は、実施の形態 9 と同様の構成とされた作動機構 159 と、作動機構 159 の可動部 162 の変位により変位されるリンク部材 177 とを有している。

作動機構 159 は、可動部 162 がかご 3 に対して水平方向へ往復変位されるように、かご 3 の下部に固定されている。リンク部材 177 は、かご 3 の下部に固定された固定軸 180 に回動可能に設けられている。固定軸 180 は、作動機構 159 の下方に配置されている。

リンク部材 177 は、固定軸 180 を起点にそれぞれ異なる方向へ延びる第 1 リンク部 178 及び第 2 リンク部 179 を有し、リンク部材 177 の全体形状としては、略への字状になっている。即ち、第 2 リンク部 179 は、第 1 リンク部 178 に固定されており、第 1 リンク部 178 及び第 2 リンク部 179 は、固定軸 180 を中心に一体に回動可能になっている。

第 1 リンク部 178 の長さは、第 2 リンク部 179 の長さよりも長くなっている。また、第 1 リンク部 178 の先端部には、長穴 182 が設けられている。楔 34 の下部には、長穴 182 にスライド可能に通されたスライドピン 183 が固定されている。即ち、第 1 リンク部 178 の先端部には、楔 34 がスライド可能に接続されている。第 2 リンク部 179 の先端部には、可動部 162 の先端部が連結ピン 181 を介して回動可能に接続されている。

リンク部材 177 は、楔 34 を案内部 36 の下方で開離させている開離位置と、かごガイドレールと案内部 36 との間に楔 34 を噛み込ませている作動位置との間で往復変位可能になっている。可動部 162 は、リンク部材 177 が開離位置にあるときに駆動部 163 から突出され、リンク部材 177 が作動位置にあるときに駆動部 163 へ後退されている。

次に、動作について説明する。通常運転時には、リンク部材 177 は可動部 162 の駆動部 163 への後退により、開離位置に位置している。このとき、楔 34 は、案内部 36 との間隔が保たれており、かごガイドレールから開離されてい

る。

この後、実施の形態 2 と同様に、作動信号が出力部 3 2 から各非常止め装置 1 7 5 へ出力され、可動部 1 6 2 が前進される。これにより、リンク部材 1 7 7 は、固定軸 1 8 0 を中心に回動され、作動位置へ変位される。これにより、楔 3 4 は、案内部 3 6 及びかごガイドレールに接触し、案内部 3 6 とかごガイドレールとの間に噛み込む。これにより、かご 3 は制動される。

復帰時には、復帰信号が出力部 3 2 から非常止め装置 1 7 5 へ伝送され、可動部 1 6 2 が後退される方向へ付勢される。この状態で、かご 3 を上昇させ、案内部 3 6 とかごガイドレールとの間への楔 3 4 の噛み込みを解除する。

このようなエレベータ装置でも、実施の形態 2 と同様の効果を奏することができる。

#### 実施の形態 1 1 .

図 1 8 は、この発明の実施の形態 1 1 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、昇降路 1 内上部には、駆動装置である巻上機 1 0 1 と、巻上機 1 0 1 に電氣的に接続され、エレベータの運転を制御する制御盤 1 0 2 とが設置されている。巻上機 1 0 1 は、モータを含む駆動装置本体 1 0 3 と、複数本の主ロープ 4 が巻き掛けられ、駆動装置本体 1 0 3 により回転される駆動シーブ 1 0 4 とを有している。巻上機 1 0 1 には、各主ロープ 4 が巻き掛けられたそれら車 1 0 5 と、かご 3 を減速させるために駆動シーブ 1 0 4 の回転を制動する制動手段である巻上機用ブレーキ装置（減速用制動装置） 1 0 6 とが設けられている。かご 3 及び釣合おもり 1 0 7 は、各主ロープ 4 により昇降路 1 内に吊り下げられている。かご 3 及び釣合おもり 1 0 7 は、巻上機 1 0 1 の駆動により昇降路 1 内を昇降される。

非常止め装置 3 3、巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 及び制御盤 1 0 2 は、エレベータの状態を常時監視する監視装置 1 0 8 に電氣的に接続されている。監視装置 1 0 8 には、かご 3 の位置を検出するかご位置検出部であるかご位置センサ 1 0 9 と、かご 3 の速度を検出するかご速度検出部であるかご速度センサ 1 1 0 と、かご 3 の加速度を検出するかご加速度検出部であるかご加速度センサ 1 1 1 とが

それぞれ電氣的に接続されている。かご位置センサ 109、かご速度センサ 110 及びかご加速度センサ 111 は、昇降路 1 内に設けられている。

なお、エレベータの状態を検出する検出手段 112 は、かご位置センサ 109、かご速度センサ 110 及びかご加速度センサ 111 を有している。また、かご位置センサ 109 としては、かご 3 の移動に追従して回転する回転体の回転量を計測することによりかご 3 の位置を検出するエンコーダ、直線的な動きの変位量を測定することによりかご 3 の位置を検出するリニアエンコーダ、あるいは、例えば昇降路 1 内に設けられた投光器及び受光器とかご 3 に設けられた反射板とを有し、投光器の投光から受光器の受光までにかかる時間を測定することによりかご 3 の位置を検出する光学式の変位測定器等が挙げられる。

監視装置 108 は、エレベータの異常の有無を判断するための基準となる複数種（この例では 2 種）の異常判断基準（設定データ）があらかじめ記憶された記憶部（メモリ部） 113 と、検出手段 112 及び記憶部 113 のそれぞれの情報によりエレベータの異常の有無を検出する出力部（演算部） 114 とを有している。この例では、かご 3 の速度についての異常判断基準であるかご速度異常判断基準と、かご 3 の加速度についての異常判断基準であるかご加速度異常判断基準とが記憶部 113 に記憶されている。

図 19 は、図 18 の記憶部 113 に記憶されたかご速度異常判断基準を示すグラフである。図において、昇降路 1 内でのかご 3 の昇降区間（一方の終端階と他方の終端階との間の区間）には、一方及び他方の終端階近傍でかご 3 が加減速される加減速区間と、各加減速区間の間でかご 3 が一定の速度で移動する定速区間とが設けられている。

かご速度異常判断基準には、3 段階の検出パターンがかご 3 の位置に対応させて設定されている。即ち、かご速度異常判断基準には、通常運転時のかご 3 の速度である通常速度検出パターン（通常レベル） 115 と、通常速度検出パターン 115 よりも大きな値とされた第 1 異常速度検出パターン（第 1 異常レベル） 116 と、第 1 異常速度検出パターン 116 よりも大きな値とされた第 2 異常速度検出パターン（第 2 異常レベル） 117 とが、それぞれかご 3 の位置に対応させて設定されている。



通常速度検出パターン１１５、第１異常速度検出パターン１１６及び第２異常速度検出パターン１１７は、定速区間では一定値となるように、加減速区間では終端階へ向けて連続的に小さくなるようにそれぞれ設定されている。また、第１異常速度検出パターン１１６と通常速度検出パターン１１５との差、及び第２異常速度検出パターン１１７と第１異常速度検出パターン１１６との差は、昇降区間のすべての位置でほぼ一定となるようにそれぞれ設定されている。

図２０は、図１８の記憶部１１３に記憶されたかご加速度異常判断基準を示すグラフである。図において、かご加速度異常判断基準には、３段階の検出パターンがかご３の位置に対応させて設定されている。即ち、かご加速度異常判断基準には、通常運転時のかご３の加速度である通常加速度検出パターン（通常レベル）１１８と、通常加速度検出パターン１１８よりも大きな値とされた第１異常加速度検出パターン（第１異常レベル）１１９と、第１異常加速度検出パターン１１９よりも大きな値とされた第２異常加速度検出パターン（第２異常レベル）１２０とが、それぞれかご３の位置に対応させて設定されている。

通常加速度検出パターン１１８、第１異常加速度検出パターン１１９及び第２異常加速度検出パターン１２０は、定速区間ではゼロ値となるように、一方の加減速区間では正の値となるように、他方の加減速区間では負の値となるようにそれぞれ設定されている。また、第１異常加速度検出パターン１１９と通常加速度検出パターン１１８との差、及び第２異常加速度検出パターン１２０と第１異常加速度検出パターン１１９との差は、昇降区間のすべての位置でほぼ一定となるようにそれぞれ設定されている。

即ち、記憶部１１３には、通常速度検出パターン１１５、第１異常速度検出パターン１１６及び第２異常速度検出パターン１１７がかご速度異常判断基準として記憶され、通常加速度検出パターン１１８、第１異常加速度検出パターン１１９及び第２異常加速度検出パターン１２０がかご加速度異常判断基準として記憶されている。

出力部１１４には、非常止め装置３３、制御盤１０２、巻上機用ブレーキ装置１０６、検出手段１１２及び記憶部１１３がそれぞれ電氣的に接続されている。また、出力部１１４には、かご位置センサ１０９からの位置検出信号が、かご速

度センサ 1 1 0 からの速度検出信号が、かご加速度センサ 1 1 1 からの加速度検出信号がそれぞれ経時的に継続して入力される。出力部 1 1 4 では、位置検出信号の入力に基づいてかご 3 の位置が算出され、また速度検出信号及び加速度検出信号のそれぞれの入力に基づいて、かご 3 の速度及びかご 3 の加速度が複数種（この例では 2 種）の異常判断要素としてそれぞれ算出される。

出力部 1 1 4 は、かご 3 の速度が第 1 異常速度検出パターン 1 1 6 を超えたとき、あるいはかご 3 の加速度が第 1 異常加速度検出パターン 1 1 9 を超えたときに、巻上機用ブレーキ装置 1 0 4 へ作動信号（トリガ信号）を出力するようになっている。また、出力部 1 1 4 は、巻上機用ブレーキ装置 1 0 4 への作動信号の出力と同時に、巻上機 1 0 1 の駆動を停止させるための停止信号を制御盤 1 0 2 へ出力するようになっている。さらに、出力部 1 1 4 は、かご 3 の速度が第 2 異常速度検出パターン 1 1 7 を超えたとき、あるいはかご 3 の加速度が第 2 異常加速度検出パターン 1 2 0 を超えたときに、巻上機用ブレーキ装置 1 0 4 及び非常止め装置 3 3 へ作動信号を出力するようになっている。即ち、出力部 1 1 4 は、かご 3 の速度及び加速度の異常の程度に応じて、作動信号を出力する制動手段を決定するようになっている。

他の構成は実施の形態 2 と同様である。

次に、動作について説明する。かご位置センサ 1 0 9 からの位置検出信号、かご速度センサ 1 1 0 からの速度検出信号、及びかご加速度センサ 1 1 1 からの加速度検出信号が出力部 1 1 4 に入力されると、出力部 1 1 4 では、各検出信号の入力に基づいて、かご 3 の位置、速度及び加速度が算出される。この後、出力部 1 1 4 では、記憶部 1 1 3 からそれぞれ取得されたかご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準と、各検出信号の入力に基づいて算出されたかご 3 の速度及び加速度とが比較され、かご 3 の速度及び加速度のそれぞれの異常の有無が検出される。

通常運転時には、かご 3 の速度が通常速度検出パターンとほぼ同一の値となっており、かご 3 の加速度が通常加速度検出パターンとほぼ同一の値となっているので、出力部 1 1 4 では、かご 3 の速度及び加速度のそれぞれに異常がないことが検出され、エレベータの通常運転が継続される。

例えば、何らかの原因で、かご 3 の速度が異常に上昇し第 1 異常速度検出パターン 1 1 6 を超えた場合には、かご 3 の速度に異常があることが出力部 1 1 4 で検出され、作動信号が巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 へ、停止信号が制御盤 1 0 2 へ出力部 1 1 4 からそれぞれ出力される。これにより、巻上機 1 0 1 が停止されるとともに、巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 が作動され、駆動シーブ 1 0 4 の回転が制動される。

また、かご 3 の加速度が異常に上昇し第 1 異常加速度設定値 1 1 9 を超えた場合にも、作動信号及び停止信号が巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 及び制御盤 1 0 2 へ出力部 1 1 4 からそれぞれ出力され、駆動シーブ 1 0 4 の回転が制動される。

巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 の作動後、かご 3 の速度がさらに上昇し第 2 異常速度設定値 1 1 7 を超えた場合には、巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 への作動信号の出力を維持したまま、出力部 1 1 4 からは非常止め装置 3 3 へ作動信号が出力される。これにより、非常止め装置 3 3 が作動され、実施の形態 2 と同様の動作によりかご 3 が制動される。

また、巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 の作動後、かご 3 の加速度がさらに上昇し第 2 異常加速度設定値 1 2 0 を超えた場合にも、巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 への作動信号の出力を維持したまま、出力部 1 1 4 から非常止め装置 3 3 へ作動信号が出力され、非常止め装置 3 3 が作動される。

このようなエレベータ装置では、監視装置 1 0 8 がエレベータの状態を検出する検出手段 1 1 2 からの情報に基づいてかご 3 の速度及びかご 3 の加速度を取得し、取得したかご 3 の速度及びかご 3 の加速度のうちいずれかの異常を判断したときに巻上機用ブレーキ装置 1 0 6 及び非常止め装置 3 3 の少なくともいずれかに作動信号を出力するようになっているので、監視装置 1 0 8 によるエレベータの異常の検知をより早期にかつより確実にすることができ、エレベータの異常が発生してからかご 3 への制動力が発生するまでにかかる時間をより短くすることができる。即ち、かご 3 の速度及びかご 3 の加速度という複数種の異常判断要素の異常の有無が監視装置 1 0 8 によりそれぞれ別個に判断されるので、監視装置 1 0 8 によるエレベータの異常の検知をより早期にかつより確実にすることができ、エレベータの異常が発生してからかご 3 への制動力が発生するまでにかかる

時間を短くすることができる。

また、監視装置 108 は、かご 3 の速度の異常の有無を判断するためのかご速度異常判断基準、及びかご 3 の加速度の異常の有無を判断するためのかご加速度異常判断基準が記憶されている記憶部 113 を有しているので、かご 3 の速度及び加速度のそれぞれの異常の有無の判断基準を容易に変更することができ、エレベータの設計変更等にも容易に対応することができる。

また、かご速度異常判断基準には、通常速度検出パターン 115 と、通常速度検出パターン 115 よりも大きな値とされた第 1 異常速度検出パターン 116 と、第 1 異常速度検出パターン 116 よりも大きな値とされた第 2 異常速度検出パターン 117 とが設定されており、かご 3 の速度が第 1 異常速度検出パターン 116 を超えたときに監視装置 108 から巻上機用ブレーキ装置 106 へ作動信号が出力され、かご 3 の速度が第 2 異常速度検出パターン 117 を超えたときに監視装置 108 から巻上機用ブレーキ装置 106 及び非常止め装置 33 へ作動信号が出力されるようになっているので、かご 3 の速度の異常の大きさに応じてかご 3 を段階的に制動することができる。従って、かご 3 に大きな衝撃を与える頻度を少なくすることができるとともに、かご 3 をより確実に停止させることができる。

また、かご加速度異常判断基準には、通常加速度検出パターン 118 と、通常加速度検出パターン 118 よりも大きな値とされた第 1 異常加速度検出パターン 119 と、第 1 異常加速度検出パターン 119 よりも大きな値とされた第 2 異常加速度検出パターン 120 とが設定されており、かご 3 の加速度が第 1 異常加速度検出パターン 119 を超えたときに監視装置 108 から巻上機用ブレーキ装置 106 へ作動信号が出力され、かご 3 の加速度が第 2 異常速度検出パターン 120 を超えたときに監視装置 108 から巻上機用ブレーキ装置 106 及び非常止め装置 33 へ作動信号が出力されるようになっているので、かご 3 の加速度の異常の大きさに応じてかご 3 を段階的に制動することができる。通常、かご 3 の速度に異常が発生する前にかご 3 の加速度に異常が発生することから、かご 3 に大きな衝撃を与える頻度をさらに少なくすることができるとともに、かご 3 をさらに確実に停止させることができる。

また、通常速度検出パターン１１５、第１異常速度検出パターン１１６及び第２異常速度検出パターン１１７は、かご３の位置に対応して設定されているので、第１異常速度検出パターン１１６及び第２異常速度検出パターン１１７のそれぞれをかご３の昇降区間のすべての位置で通常速度検出パターン１１５に対応させて設定することができる。従って、特に加減速区間では通常速度検出パターン１１５の値が小さいので、第１異常速度検出パターン１１６及び第２異常速度検出パターン１１７のそれぞれを比較的小さい値に設定することができ、制動によるかご３への衝撃を小さくすることができる。

なお、上記の例では、監視装置１０８がかご３の速度を取得するためにかご速度センサ１１０が用いられているが、かご速度センサ１１０を用いずに、かご位置センサ１０９により検出されたかご３の位置からかご３の速度を導出してもよい。即ち、かご位置センサ１０９からの位置検出信号により算出されたかご３の位置を微分することによりかご３の速度を求めてもよい。

また、上記の例では、監視装置１０８がかご３の加速度を取得するためにかご加速度センサ１１１が用いられているが、かご加速度センサ１１１を用いずに、かご位置センサ１０９により検出されたかご３の位置からかご３の加速度を導出してもよい。即ち、かご位置センサ１０９からの位置検出信号により算出されたかご３の位置を２回微分することによりかご３の加速度を求めてもよい。

また、上記の例では、出力部１１４は、各異常判断要素であるかご３の速度及び加速度の異常の程度に応じて、作動信号を出力する制動手段を決定するようになっているが、作動信号を出力する制動手段を異常判断要素ごとにあらかじめ決めておいてもよい。

## 実施の形態１２．

図２１は、この発明の実施の形態１２によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、各階の乗場には、複数の乗場呼び釦１２５が設置されている。また、かご３内には、複数の行き先階釦１２６が設置されている。さらに、監視装置１２７は、出力部１１４を有している。出力部１１４には、かご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準を生成する異常判断基準生成装置１

２８が電氣的に接続されている。異常判断基準生成装置１２８は、各乗場呼び釦１２５及び各行き先階釦１２６のそれぞれに電氣的に接続されている。異常判断基準生成装置１２８には、出力部１１４を介してかご位置センサ１０９から位置検出信号が入力されるようになっている。

異常判断基準生成装置１２８は、かご３が各階の間を昇降するすべての場合についての異常判断基準である複数のかご速度異常判断基準及び複数のかご加速度異常判断基準を記憶する記憶部（メモリ部）１２９と、かご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準を１つずつ記憶部１２９から選択し、選択したかご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準を出力部１１４へ出力する生成部１３０とを有している。

各かご速度異常判断基準には、実施の形態１１の図１９に示すかご速度異常判断基準と同様の３段階の検出パターンがかご３の位置に対応させて設定されている。また、各かご加速度異常判断基準には、実施の形態１１の図２０に示すかご加速度異常判断基準と同様の３段階の検出パターンがかご３の位置に対応させて設定されている。

生成部１３０は、かご位置センサ１０９からの情報によりかご３の検出位置を算出し、各乗場呼び釦１２５及び行き先階釦１２６の少なくともいずれか一方からの情報によりかご３の目的階を算出するようになっている。また、生成部１３０は、算出された検出位置及び目的階を一方及び他方の終端階とするかご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準を１つずつ選択するようになっている。

他の構成は実施の形態１１と同様である。

次に、動作について説明する。生成部１３０には、かご位置センサ１０９から出力部１１４を介して位置検出信号が常時入力されている。各乗場呼び釦１２５及び行き先階釦１２６のいずれかが例えば乗客等により選択され、選択された釦から呼び信号が生成部１３０に入力されると、生成部１３０では、位置検出信号及び呼び信号の入力に基づいてかご３の検出位置及び目的階が算出され、かご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準が１つずつ選択される。この後、生成部１３０からは、選択されたかご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準が出力部１１４へ出力される。

出力部 114 では、実施の形態 11 と同様にして、かご 3 の速度及び加速度のそれぞれの異常の有無が検出される。この後の動作は、実施の形態 9 と同様である。

このようなエレベータ装置では、異常判断基準生成装置が乗場呼び釦 125 及び行き先階釦 126 の少なくともいずれかからの情報に基づいてかご速度異常判断基準及びかご加速度判断基準を生成するようになっているので、目的階に対応するかご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準を生成することができ、異なる目的階が選択された場合であっても、エレベータの異常発生時から制動力が発生するまでにかかる時間を短くすることができる。

なお、上記の例では、記憶部 129 に記憶された複数のかご速度異常判断基準及び複数のかご加速度異常判断基準から生成部 130 がかご速度異常判断基準及びかご加速度異常判断基準を 1 つずつ選択するようになっているが、制御盤 102 によって生成されたかご 3 の通常速度パターン及び通常加速度パターンに基づいて異常速度検出パターン及び異常加速度検出パターンをそれぞれ直接生成してもよい。

### 実施の形態 13

図 22 は、この発明の実施の形態 13 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。この例では、各主ロープ 4 は、綱止め装置 131 によりかご 3 の上部に接続されている。監視装置 108 は、かご 3 の上部に搭載されている。出力部 114 には、かご位置センサ 109 と、かご速度センサ 110 と、綱止め装置 131 に設けられ、各主ロープ 4 の破断の有無をそれぞれ検出するロープ切れ検出部である複数のロープセンサ 132 とがそれぞれ電氣的に接続されている。なお、検出手段 112 は、かご位置センサ 109、かご速度センサ 110 及びロープセンサ 132 を有している。

各ロープセンサ 132 は、主ロープ 4 が破断したときに破断検出信号を出力部 114 へそれぞれ出力するようになっている。また、記憶部 113 には、図 19 に示すような実施の形態 11 と同様のかご速度異常判断基準と、主ロープ 4 についての異常の有無を判断する基準であるロープ異常判断基準とが記憶されている。

ロープ異常判断基準には、少なくとも1本の主ロープ4が破断した状態である第1異常レベルと、すべての主ロープ4が破断した状態である第2異常レベルとがそれぞれ設定されている。

出力部114では、位置検出信号の入力に基づいてかご3の位置が算出され、また速度検出信号及び破断信号のそれぞれの入力に基づいて、かご3の速度及び主ロープ4の状態が複数種（この例では2種）の異常判断要素としてそれぞれ算出される。

出力部114は、かご3の速度が第1異常速度検出パターン116（図19）を超えたとき、あるいは少なくとも1本の主ロープ4が破断したときに、巻上機用ブレーキ装置104へ作動信号（トリガ信号）を出力するようになっている。また、出力部114は、かご3の速度が第2異常速度検出パターン117（図19）を超えたとき、あるいはすべての主ロープ4が破断したときに、巻上機用ブレーキ装置104及び非常止め装置33へ作動信号を出力するようになっている。即ち、出力部114は、かご3の速度及び主ロープ4の状態のそれぞれの異常の程度に応じて、作動信号を出力する制動手段を決定するようになっている。

図23は、図22の綱止め装置131及び各ロープセンサ132を示す構成図である。また、図24は、図23の1本の主ロープ4が破断された状態を示す構成図である。図において、綱止め装置131は、各主ロープ4をかご3に接続する複数のロープ接続部134を有している。各ロープ接続部134は、主ロープ4とかご3との間に介在する弾性ばね133を有している。かご3の各主ロープ4に対する位置は、各弾性ばね133の伸縮により変位可能になっている。

ロープセンサ132は、各ロープ接続部134に設置されている。各ロープセンサ132は、弾性ばね133の伸び量を測定する変位測定器である。各ロープセンサ132は、弾性ばね133の伸び量に応じた測定信号を出力部14へ常時出力している。出力部114には、弾性ばね133の復元による伸び量が所定量に達したときの測定信号が破断検出信号として入力される。なお、各主ロープ4のテンションを直接測定する秤装置をロープセンサとして各ロープ接続部134に設置してもよい。

他の構成は実施の形態11と同様である。



次に、動作について説明する。かご位置センサ 109 からの位置検出信号、かご速度センサ 110 からの速度検出信号、及び各ロープセンサ 131 からの破断検出信号が出力部 114 に入力されると、出力部 114 では、各検出信号の入力に基づいて、かご 3 の位置、かご 3 の速度及び主ロープ 4 の破断本数が算出される。この後、出力部 114 では、記憶部 113 からそれぞれ取得されたかご速度異常判断基準及びロープ異常判断基準と、各検出信号の入力に基づいて算出されたかご 3 の速度及び主ロープ 4 の破断本数とが比較され、かご 3 の速度及び主ロープ 4 の状態のそれぞれの異常の有無が検出される。

通常運転時には、かご 3 の速度が通常速度検出パターンとほぼ同一の値となっており、主ロープ 4 の破断本数がゼロであるので、出力部 114 では、かご 3 の速度及び主ロープ 4 の状態のそれぞれに異常がないことが検出され、エレベータの通常運転が継続される。

例えば、何らかの原因で、かご 3 の速度が異常に上昇し第 1 異常速度検出パターン 116 (図 19) を超えた場合には、かご 3 の速度に異常があることが出力部 114 で検出され、作動信号が巻上機用ブレーキ装置 106 へ、停止信号が制御盤 102 へ出力部 114 からそれぞれ出力される。これにより、巻上機 101 が停止されるとともに、巻上機用ブレーキ装置 106 が作動され、駆動シープ 104 の回転が制動される。

また、少なくとも 1 本の主ロープ 4 が破断した場合にも、作動信号及び停止信号が巻上機用ブレーキ装置 106 及び制御盤 102 へ出力部 114 からそれぞれ出力され、駆動シープ 104 の回転が制動される。

巻上機用ブレーキ装置 106 の作動後、かご 3 の速度がさらに上昇し第 2 異常速度設定値 117 (図 19) を超えた場合には、巻上機用ブレーキ装置 106 への作動信号の出力を維持したまま、出力部 114 からは非常止め装置 33 へ作動信号が出力される。これにより、非常止め装置 33 が作動され、実施の形態 2 と同様の動作によりかご 3 が制動される。

また、巻上機用ブレーキ装置 106 の作動後、すべての主ロープ 4 が破断した場合にも、巻上機用ブレーキ装置 106 への作動信号の出力を維持したまま、出力部 114 から非常止め装置 33 へ作動信号が出力され、非常止め装置 33 が作

動される。

このようなエレベータ装置では、監視装置 108 がエレベータの状態を検出する検出手段 112 からの情報に基づいてかご 3 の速度及び主ロープ 4 の状態を取得し、取得したかご 3 の速度及び主ロープ 4 の状態のうちいずれかに異常があると判断したときに巻上機用ブレーキ装置 106 及び非常止め装置 33 の少なくともいずれかに作動信号を出力するようになっているので、異常の検出対象数が多くなり、かご 3 の速度の異常だけでなく主ロープ 4 の状態の異常も検出することができ、監視装置 108 によるエレベータの異常の検知をより早期にかつより確実にすることができる。従って、エレベータの異常が発生してからかご 3 への制動力が発生するまでにかかる時間をより短くすることができる。

なお、上記の例では、かご 3 に設けられた綱止め装置 131 にロープセンサ 132 が設置されているが、釣合おもり 107 に設けられた綱止め装置にロープセンサ 132 を設置してもよい。

また、上記の例では、主ロープ 4 の一端部及び他端部をかご 3 及び釣合おもり 107 にそれぞれ接続してかご 3 及び釣合おもり 107 を昇降路 1 内に吊り下げるタイプのエレベータ装置にこの発明が適用されているが、一端部及び他端部が昇降路 1 内の構造物に接続された主ロープ 4 をかご吊り車及び釣合おもり吊り車にそれぞれ巻き掛けてかご 3 及び釣合おもり 107 を昇降路 1 内に吊り下げるタイプのエレベータ装置にこの発明を適用してもよい。この場合、ロープセンサは、昇降路 1 内の構造物に設けられた綱止め装置に設置される。

#### 実施の形態 14.

図 25 は、この発明の実施の形態 14 によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。この例では、ロープ切れ検出部としてのロープセンサ 135 は、各主ロープ 4 に埋め込まれた導線とされている。各導線は、主ロープ 4 の長さ方向に延びている。各導線的一端部及び他端部は、出力部 114 にそれぞれ電氣的に接続されている。各導線には、微弱電流が流されている。出力部 114 には、各導線への通電のそれぞれの遮断が破断検出信号として入力される。

他の構成及び動作は実施の形態 13 と同様である。

このようなエレベータ装置では、各主ロープ４に埋め込まれた導線への通電の遮断により各主ロープ４の破断を検出できるようになっているので、かご３の加減速による各主ロープ４のテンション変化の影響を受けることなく各主ロープ４の破断の有無をより確実に検出することができる。

#### 実施の形態１５．

図２６は、この発明の実施の形態１５によるエレベータ装置を模式的に示す構成図である。図において、出力部１１４には、かご位置センサ１０９、かご速度センサ１１０、及びかご出入口２６の開閉状態を検出する出入口開閉検出部であるドアセンサ１４０が電氣的に接続されている。なお、検出手段１１２は、かご位置センサ１０９、かご速度センサ１１０及びドアセンサ１４０を有している。

ドアセンサ１４０は、かご出入口２６が戸閉状態のときに戸閉検出信号を出力部１１４へ出力するようになっている。また、記憶部１１３には、図１９に示すような実施の形態１１と同様のかご速度異常判断基準と、かご出入口２６の開閉状態についての異常の有無を判断する基準である出入口状態異常判断基準とが記憶されている。出入口状態異常判断基準は、かご３が昇降されかつ戸閉されていない状態を異常であるとする異常判断基準である。

出力部１１４では、位置検出信号の入力に基づいてかご３の位置が算出され、また速度検出信号及び戸閉検出信号のそれぞれの入力に基づいて、かご３の速度及びかご出入口２６の状態が複数種（この例では２種）の異常判断要素としてそれぞれ算出される。

出力部１１４は、かご出入口２６が戸閉されていない状態でかご３が昇降されたとき、あるいはかご３の速度が第１異常速度検出パターン１１６（図１９）を超えたときに、巻上機用ブレーキ装置１０４へ作動信号を出力するようになっている。また、出力部１１４は、かご３の速度が第２異常速度検出パターン１１７（図１９）を超えたときに、巻上機用ブレーキ装置１０４及び非常止め装置３３へ作動信号を出力するようになっている。

図２７は、図２６のかご３及びドアセンサ１４０を示す斜視図である。また、図２８は、図２７のかご出入口２６が開いている状態を示す斜視図である。図に

において、ドアセンサ 140 は、かご出入口 26 の上部に、かつ、かご 3 の間口方向についてかご出入口 26 の中央に配置されている。ドアセンサ 140 は、一対のかごドア 28 のそれぞれの戸閉位置への変位を検出し、出力部 114 へ戸閉検出信号を出力するようになっている。

なお、ドアセンサ 140 としては、各かごドア 28 に固定された固定部に接触されることにより戸閉状態を検出する接触式センサ、あるいは非接触で戸閉状態を検出する近接センサ等が挙げられる。また、乗場出入口 141 には、乗場出入口 141 を開閉する一対の乗場ドア 142 が設けられている。各乗場ドア 142 は、かご 3 が乗場階に着床されているときに、係合装置（図示せず）により各かごドア 28 に係合され、各かごドア 28 とともに変位される。

他の構成は実施の形態 11 と同様である。

次に、動作について説明する。かご位置センサ 109 からの位置検出信号、かご速度センサ 110 からの速度検出信号、及びドアセンサ 140 からの戸閉検出信号が出力部 114 に入力されると、出力部 114 では、各検出信号の入力に基づいて、かご 3 の位置、かご 3 の速度及びかご出入口 26 の状態が算出される。この後、出力部 114 では、記憶部 113 からそれぞれ取得されたかご速度異常判断基準及び出入口異常判断基準と、各検出信号の入力に基づいて算出されたかご 3 の速度及び各かごドア 28 の状態とが比較され、かご 3 の速度及びかご出入口 26 の状態のそれぞれの異常の有無が検出される。

通常運転時には、かご 3 の速度が通常速度検出パターンとほぼ同一の値となっており、かご 3 が昇降している際のかご出入口 26 は戸閉状態であるので、出力部 114 では、かご 3 の速度及びかご出入口 26 の状態のそれぞれに異常がないことが検出され、エレベータの通常運転が継続される。

例えば、何らかの原因で、かご 3 の速度が異常に上昇し第 1 異常速度検出パターン 116（図 19）を超えた場合には、かご 3 の速度に異常があることが出力部 114 で検出され、作動信号が巻上機用ブレーキ装置 106 へ、停止信号が制御盤 102 へ出力部 114 からそれぞれ出力される。これにより、巻上機 101 が停止されるとともに、巻上機用ブレーキ装置 106 が作動され、駆動シープ 104 の回転が制動される。

また、かご3が昇降されている際のかご出入口26が戸閉されていない状態となっている場合にも、かご出入口26の異常が出力部114で検出され、作動信号及び停止信号が巻上機用ブレーキ装置106及び制御盤102へ出力部114からそれぞれ出力され、駆動シープ104の回転が制動される。

巻上機用ブレーキ装置106の作動後、かご3の速度がさらに上昇し第2異常速度設定値117（図19）を超えた場合には、巻上機用ブレーキ装置106への作動信号の出力を維持したまま、出力部114からは非常止め装置33へ作動信号が出力される。これにより、非常止め装置33が作動され、実施の形態2と同様の動作によりかご3が制動される。

このようなエレベータ装置では、監視装置108がエレベータの状態を検出する検出手段112からの情報に基づいてかご3の速度及びかご出入口26の状態を取得し、取得したかご3の速度及びかご出入口26の状態のうちいずれかに異常があると判断したときに巻上機用ブレーキ装置106及び非常止め装置33の少なくともいずれかに作動信号を出力するようになっているので、エレベータの異常の検出対象数が多くなり、かご3の速度の異常だけでなくかご出入口26の状態の異常も検出することができ、監視装置108によるエレベータの異常の検知をより早期にかつより確実にすることができる。従って、エレベータの異常が発生してからかご3への制動力が発生するまでにかかる時間をより短くすることができる。

なお、上記の例では、かご出入口26の状態のみがドアセンサ140により検出されるようになっているが、かご出入口26及び乗場出入口141のそれぞれの状態をドアセンサ140により検出するようにしてもよい。この場合、各乗場ドア142の戸閉位置への変位が、各かごドア28の戸閉位置への変位とともにドアセンサ140により検出される。このようにすれば、例えばかごドア28と乗場ドア142とを互いに係合させる係合装置等が故障して、かごドア28のみが変位される場合にも、エレベータの異常を検出することができる。

実施の形態16.

図29は、この発明の実施の形態16によるエレベータ装置を模式的に示す構

成図である。図 30 は、図 29 の昇降路 1 上部を示す構成図である。図において、巻上機 101 には、電力供給ケーブル 150 が電氣的に接続されている。巻上機 101 には、制御盤 102 の制御により電力供給ケーブル 150 を通じて駆動電力が供給される。

電力供給ケーブル 150 には、電力供給ケーブル 150 を流れる電流を測定することにより巻上機 101 の状態を検出する駆動装置検出部である電流センサ 151 が設置されている。電流センサ 151 は、電力供給ケーブル 150 の電流値に対応した電流検出信号（駆動装置状態検出信号）を出力部 114 へ出力するようになっている。なお、電流センサ 151 は、昇降路 1 上部に配置されている。また、電流センサ 151 としては、電力供給ケーブル 150 を流れる電流の大きさに応じて発生する誘導電流を測定する変流器（CT）等が挙げられる。

出力部 114 には、かご位置センサ 109 と、かご速度センサ 110 と、電流センサ 151 とがそれぞれ電氣的に接続されている。なお、検出手段 112 は、かご位置センサ 109、かご速度センサ 110 及び電流センサ 151 を有している。

記憶部 113 には、図 19 に示すような実施の形態 11 と同様のかご速度異常判断基準と、巻上機 101 の状態についての異常の有無を判断する基準である駆動装置異常判断基準とが記憶されている。

駆動装置異常判断基準には、3 段階の検出パターンが設定されている。即ち、駆動装置異常判断基準には、通常運転時に電力供給ケーブル 150 を流れる電流値である通常レベルと、通常レベルよりも大きな値とされた第 1 異常レベルと、第 1 異常レベルよりも大きな値とされた第 2 異常レベルとが設定されている。

出力部 114 では、位置検出信号の入力に基づいてかご 3 の位置が算出され、また速度検出信号及び電流検出信号のそれぞれの入力に基づいて、かご 3 の速度及び巻上機 101 の状態が複数種（この例では 2 種）の異常判断要素としてそれぞれ算出される。

出力部 114 は、かご 3 の速度が第 1 異常速度検出パターン 116（図 19）を超えたとき、あるいは電力供給ケーブル 150 を流れる電流の大きさが駆動装置異常判断基準における第 1 異常レベルの値を超えたときに、巻上機用ブレーキ

装置 104 へ作動信号（トリガ信号）を出力するようになっている。また、出力部 114 は、かご 3 の速度が第 2 異常速度検出パターン 117（図 19）を超えたとき、あるいは電力供給ケーブル 150 を流れる電流の大きさが駆動装置異常判断基準における第 2 異常レベルの値を超えたときに、巻上機用ブレーキ装置 104 及び非常止め装置 33 へ作動信号を出力するようになっている。即ち、出力部 114 は、かご 3 の速度及び巻上機 101 の状態のそれぞれの異常の程度に応じて、作動信号を出力する制動手段を決定するようになっている。

他の構成は実施の形態 11 と同様である。

次に、動作について説明する。かご位置センサ 109 からの位置検出信号、かご速度センサ 110 からの速度検出信号、及び電流センサ 151 からの電流検出信号が出力部 114 に入力されると、出力部 114 では、各検出信号の入力に基づいて、かご 3 の位置、かご 3 の速度及び電力供給ケーブル 150 内の電流の大きさが算出される。この後、出力部 114 では、記憶部 113 からそれぞれ取得されたかご速度異常判断基準及び駆動装置状態異常判断基準と、各検出信号の入力に基づいて算出されたかご 3 の速度及び電力供給ケーブル 150 内の電流の大きさとが比較され、かご 3 の速度及び巻上機 101 の状態のそれぞれの異常の有無が検出される。

通常運転時には、かご 3 の速度が通常速度検出パターン 115（図 19）とほぼ同一の値となっており、電力供給ケーブル 150 を流れる電流の大きさが通常レベルであるので、出力部 114 では、かご 3 の速度及び巻上機 101 の状態のそれぞれに異常がないことが検出され、エレベータの通常運転が継続される。

例えば、何らかの原因で、かご 3 の速度が異常に上昇し第 1 異常速度検出パターン 116（図 19）を超えた場合には、かご 3 の速度に異常があることが出力部 114 で検出され、作動信号が巻上機用ブレーキ装置 106 へ、停止信号が制御盤 102 へ出力部 114 からそれぞれ出力される。これにより、巻上機 101 が停止されるとともに、巻上機用ブレーキ装置 106 が作動され、駆動シープ 104 の回転が制動される。

また、電力供給ケーブル 150 を流れる電流の大きさが駆動装置状態異常判断基準における第 1 異常レベルを超えた場合にも、作動信号及び停止信号が巻上機

用ブレーキ装置 106 及び制御盤 102 へ出力部 114 からそれぞれ出力され、駆動シープ 104 の回転が制動される。

巻上機用ブレーキ装置 106 の作動後、かご 3 の速度がさらに上昇し第 2 異常速度設定値 117 (図 19) を超えた場合には、巻上機用ブレーキ装置 106 への作動信号の出力を維持したまま、出力部 114 からは非常止め装置 33 へ作動信号が出力される。これにより、非常止め装置 33 が作動され、実施の形態 2 と同様の動作によりかご 3 が制動される。

また、巻上機用ブレーキ装置 106 の作動後、電力供給ケーブル 150 を流れる電流の大きさが駆動装置状態異常判断基準における第 2 異常レベルを超えた場合にも、巻上機用ブレーキ装置 106 への作動信号の出力を維持したまま、出力部 114 から非常止め装置 33 へ作動信号が出力され、非常止め装置 33 が作動される。

このようなエレベータ装置では、監視装置 108 がエレベータの状態を検出する検出手段 112 からの情報に基づいてかご 3 の速度及び巻上機 101 の状態を取得し、取得したかご 3 の速度及び巻上機 101 の状態のうちいずれかに異常があると判断したときに巻上機用ブレーキ装置 106 及び非常止め装置 33 の少なくともいずれかに作動信号を出力するようになっているので、エレベータの異常の検出対象数が多くなり、エレベータの異常が発生してからかご 3 への制動力が発生するまでにかかる時間をより短くすることができる。

なお、上記の例では、電力供給ケーブル 150 を流れる電流の大きさを測定する電流センサ 151 を用いて巻上機 101 の状態を検出するようになっているが、巻上機 101 の温度を測定する温度センサを用いて巻上機 101 の状態を検出するようにしてもよい。

また、上記実施の形態 11～16 では、出力部 114 は、非常止め装置 33 へ作動信号を出力する前に、巻上機用ブレーキ装置 106 へ作動信号を出力するようになっているが、かご 3 に非常止め装置 33 とは別個に搭載され、かごガイドレール 2 を挟むことによりかご 3 を制動するかごブレーキ、釣合おもり 107 に搭載され、釣合おもり 107 を案内する釣合おもりガイドレールを挟むことにより釣合おもり 107 を制動する釣合おもりブレーキ、あるいは昇降路 1 内に設け



られ、主ロープ 4 を拘束することにより主ロープ 4 を制動するロープブレーキへ出力部 114 に作動信号を出力させるようにしてもよい。

また、上記実施の形態 1 ～ 16 では、出力部から非常止め装置への電力供給のための伝送手段として、電気ケーブルが用いられているが、出力部に設けられた発信器と非常止め機構に設けられた受信器とを有する無線通信装置を用いてもよい。また、光信号を伝送する光ファイバケーブルを用いてもよい。

また、上記実施の形態 1 ～ 16 では、非常止め装置は、かごの下方方向への過速度（移動）に対して制動するようになっているが、この非常止め装置が上下逆にされたものをかごに装着して、上方方向への過速度（移動）に対して制動するようにしてもよい。

#### 実施の形態 17.

図 31 はこの発明の実施の形態 17 によるエレベータ装置のかごを示す正面図である。図において、かご 201 は、かご枠 202 と、かご枠 202 に支持されたかご室 203 とを有している。かご枠 202 は、上枠 202a、下枠 202b 及び一対の縦枠 202c を有している。

上枠 202a には、かごガイドレール 2 に係合する一対の上部ガイドシュー 204 が取付台 205 を介して取り付けられている。各上部ガイドシュー 204 上には、給油器 206 が搭載されている。下枠 202b には、かごガイドレール 2 に係合する一対の下部ガイドシュー 207 が取り付けられている。

一方の取付台 205 には、かご 201 の移動量に応じた主検出信号を連続的に発生する主センサ部 208 が設けられている。

主センサ部 208 からの主検出信号は、制御装置 209 に送られる。制御装置 209 は、主検出信号に基づいてかご情報、即ちかご位置情報及びかご速度情報を求める。また、制御装置 209 は、かご情報に応じてかご 201 の運転を制御する。

具体的には、制御装置 209 が運転制御装置である場合、制御装置 209 は、かご 201 の位置及び速度を求め、さらにかご 201 の走行速度パターンを生成する。

また、制御装置 209 が安全装置である場合、制御装置 209 は、かご 201 の位置及び速度を求めるとともに、例えば図 19 に示したようなかご速度の閾値を求め、かご速度が閾値に達していないかを監視する。

制御装置 209 は、かご 201 に搭載することができる。具体的には、制御装置 209 は、例えばかご 201 の上部又は床下等に配置することができる。また、制御装置 209 を十分に薄形化することにより、制御装置 209 を縦枠 202 c に埋め込むこともできる。さらに、制御装置 209 は、昇降路 1 の上部、底部又は壁部等に配置することもできる。

図 32 は図 31 の要部を拡大して示す側面図である。主センサ部 208 は、かごガイドレール 2 を挟んで対称に配置された一対の主センサ 210 a, 210 b を有している。各主センサ 210 a, 210 b は、かご 201 の昇降に伴ってかごガイドレール 2 に沿って転動される検出ローラ 211 と、検出ローラ 211 の回転に応じて主検出信号（パルス信号）を発生する信号発生器 212 とを有している。

検出ローラ 211 は、かごガイドレール 2 に押し当てられている。図 32 では、主センサ 210 b の検出ローラ 211 を取り外した状態を示している。信号発生器 212 としては、例えばエンコーダが用いられる。

制御装置 209 は、各主センサ 210 a, 210 b からの主検出信号を比較し、主検出信号間の相違が予め設定された設定値以上のときには、主センサ 210 a, 210 b の少なくともいずれか一方の故障であると判断し、故障検出信号を発生する。

取付台 205 には、補助センサ部 213 が取り付けられている。補助センサ部 213 は、かご 201 が昇降路 1 内の予め設定された基準位置に達したことを検出し補助検出信号を発生する。制御装置 209 は、補助センサ部 213 からの補助検出信号に基づいてかご情報に修正を加える。即ち、補助検出信号が入力されると、制御装置 211 のかご位置情報が、主検出信号により求められているかご位置から、補助検出信号によるかご位置に置き換えられる。これに伴い、かご速度情報も修正される。

かごガイドレール 2 は、かご 201 の昇降方向に継ぎ合わされた複数のレール

部材を有している。補助センサ部 213 は、かごガイドレール 2 の側面に対向するように配置されており、基準位置としてレール部材の継ぎ目を検出する。従って、制御装置 209 は、補助センサ部 213 がかごガイドレール 2 の継ぎ目を通過する度に補助検出信号を入力し、かご情報に修正を加える。

補助センサ部 213 としては、例えば光の反射率の変化により継ぎ目を検出するセンサ、又はかごガイドレール 2 の表面までの距離の変化を検出するセンサ等を用いることができる。

また、制御装置 209 は、補助検出信号によるかご情報の修正量が予め設定された設定値以上のときには、主センサ部 208 及び補助センサ部 213 の少なくともいずれか一方の故障であると判断し、故障検出信号を発生する。故障検出信号が発生された場合、かご 201 が急停止され（又は可能であれば最寄り階に停止され）、エレベータ管理室へ故障検出信号が送られる。

取付台 205 には、かご 201 の姿勢変化や振動を検出する加速度センサ 214 が取り付けられている。制御装置 211 は、加速度センサ 214 からの信号によってもかご情報を修正する。即ち、制御装置 211 では、加速度センサ 214 からの信号によって、かご情報からかご 201 の姿勢や振動による影響が取り除かれる。

このようなエレベータ装置では、連続的な位置・速度検出を行うための主センサ部 208 と基準位置を検出する補助センサ部 213 とを組み合わせる用いたので、かごガイドレール 2 に対する検出ローラ 211 の滑り等によりかご位置情報に誤差が生じて、その誤差が累積される前に補助検出信号によりかご位置情報を修正することができ、かご 201 の位置や速度をより正確に求めることができる。

また、主センサ部 208 に 2 組の主センサ 210a, 210b を用いたので、信頼性を向上させることができる。

さらに、主検出信号により求められるかご位置と補助検出信号により求められるかご位置との差を監視するようにしたので、主センサ部 208 及び補助センサ部 213 の故障も検出することができ、信頼性をさらに向上させることができる。

実施の形態 18.

次に、図 33 はこの発明の実施の形態 18 によるエレベータ装置を示す構成図である。図において、昇降路の上部には、駆動装置（巻上機）251 及びそらせ車 252 が設けられている。駆動装置 251 は、駆動シーブ 251a と、駆動シーブ 251a を回転させるモータ部（駆動装置本体）251b とを有している。モータ部 251b には、駆動シーブ 251a の回転を制動する電磁ブレーキ装置が設けられている。

駆動シーブ 251a 及びそらせ車 252 には、主ロープ 253 が巻き掛けられている。かご 254 及び釣合おもり 255 は、主ロープ 253 により昇降路内に吊り下げられている。

かご 254 の下部には、ガイドレール（図示せず）に係合してかご 254 を非常停止させるための機械式の非常止め装置 256 が搭載されている。昇降路の上部には、調速機綱車 257 が配置されている。昇降路の下部には、張り車 258 が配置されている。調速機綱車 257 及び張り車 258 には、調速機ロープ 259 が巻き掛けられている。調速機ロープ 259 の両端部は、非常止め装置 256 の作動レバー 256a に接続されている。従って、調速機綱車 257 は、かご 254 の走行速度に応じた速度で回転される。

調速機綱車 257 には、かご 254 の位置及び速度を検出するための信号を出力するエンコーダ等の主センサ部 208 が設けられている。主センサ部 208 からの主検出信号は、制御装置 260 に入力される。

昇降路の上部（調速機綱車 257 又はその近傍）には、調速機ロープ 259 を掴みその循環を停止させる調速機ロープ把持装置（ロープキャッチ）261 が設けられている。調速機ロープ把持装置 261 は、調速機ロープ 259 を把持する把持部 261a と、把持部 261a を駆動する電磁アクチュエータ 261b とを有している。

エレベータ制御装置 260 からの作動信号が調速機ロープ把持装置 261 に入力されると、電磁アクチュエータ 261b の駆動力により把持部 261a が変位され、調速機ロープ 259 の移動が停止される。調速機ロープ 259 が停止されると、かご 254 の移動により作動レバー 256a が操作され、非常止め装置 2

５６が動作し、かご２５４が急停止される。

昇降路内の予め設定された基準位置には、複数の補助センサ部２１３が設置されている。補助センサ部２１３は、かご２５４が基準位置に移動したことを検出し、補助検出信号を制御装置２６０へ出力する。制御装置２６０は、主検出信号により求められたかご位置情報及びかご速度情報に、補助検出信号による修正を加える。

補助センサ部２１３の設置する基準位置としては、例えば各階停止位置、最下階停止位置、最上階停止位置、ロビー階停止位置、減速開始点等が挙げられる。また、補助センサ部２１３は、１個であっても、３個以上であってもよい。

このように、調速機ロープ把持装置２６１を用いるエレベータ装置にもこの発明は適用できる。

また、主センサ部２０８が、かご２５４ではなく、調速機に設けられているエレベータ装置にもこの発明は適用できる。

さらに、補助センサ部２１３は、かご２５４ではなく、昇降路側に設置することもできる。

なお、実施の形態１７、１８で示したような主センサ部及び補助センサ部の組み合わせは、実施の形態１～１６のセンサとして利用できることは言うまでもない。

また、主センサ部に複数の主センサを設ける場合、補助センサ部には、各主センサに対応して複数の補助センサを設けてもよい。

さらに、実施の形態１７では、かごガイドレール２の継ぎ目を基準位置としたが、基準位置はこれに限定されるものではなく、例えば乗場敷居、乗場三方枠、乗場の戸、ガイドレール取付用ブラケット、ガイドレール用継ぎ目ボルトなど、昇降路内の種々の機器を基準位置として設定することができる。勿論、既設の機器ではなく、基準位置に専用の目印を新たに設置してもよい。

さらにまた、実施の形態１７、１８では、補助検出信号に基づいてかご情報を修正する例を示したが、かご情報は必ずしも修正しなくてもよい。例えば、故障等がない限り主検出信号によるかご情報に誤差が殆ど発生しない場合には、制御

装置は、補助検出信号に基づいて、かご情報の誤差を監視するだけでもよい。この場合、例えば補助検出信号により求められるかご位置に対して、主検出信号により求めたかご位置が設定量以上ずれていたら、制御装置は故障検出信号を発生する。

また、この発明は、駆動装置がかごに搭載された自走式エレベータや、昇降路内に複数のかごが配置されたマルチカー式エレベータにも適用できる。

## 請求の範囲

## 1. 昇降路内を昇降されるかご、

上記かごの移動量に応じた主検出信号を発生する主センサ部、及び

上記主検出信号に基づいてかご位置情報及びかご速度情報の少なくともいずれか一方を含むかご情報を求めるとともに、上記かご情報に応じて上記かごの運転を制御する制御装置

を備えているエレベータ装置において、

上記かごが上記昇降路内の予め設定された基準位置に達したことを検出し補助検出信号を発生する補助センサ部をさらに備え、

上記制御装置は、上記補助検出信号に基づいて上記かご情報に修正を加えることを特徴とするエレベータ装置。

2. 上記主センサ部は、上記かごに搭載されていることを特徴とする請求項1記載のエレベータ装置。

3. 上記かごの昇降を案内するかごガイドレールをさらに備え、

上記主センサ部は、上記かごの昇降に伴って上記かごガイドレールに沿って転動される検出ローラと、上記検出ローラの回転に応じて上記主検出信号を発生する信号発生器とを有していることを特徴とする請求項2記載のエレベータ装置。

4. 上記補助センサ部は、上記かごに搭載されていることを特徴とする請求項1記載のエレベータ装置。

5. 上記かごの昇降方向に継ぎ合わされた複数のレール部材を有し、上記かごの昇降を案内するかごガイドレールをさらに備え、

上記補助センサ部は、上記基準位置として上記レール部材の継ぎ目を検出することを特徴とする請求項4記載のエレベータ装置。

6. 上記補助センサ部は、上記昇降路内の予め設定された基準位置に設置されていることを特徴とする請求項 1 記載のエレベータ装置。

7. 上記制御装置は、上記補助検出信号による上記かご情報の修正量が予め設定された設定値以上のときには、上記主センサ部及び上記補助センサ部の少なくともいずれか一方の故障であると判断し、故障検出信号を発生することを特徴とする請求項 1 記載のエレベータ装置。

8. 上記主センサ部には、複数の主センサが含まれており、

上記制御装置は、上記各主センサからの主検出信号を比較し、主検出信号間の相違が予め設定された設定値以上のときには、上記主センサの故障であると判断し、故障検出信号を発生することを特徴とする請求項 1 記載のエレベータ装置。

9. 昇降路内を昇降されるかご、

上記かごの移動量に応じた主検出信号を発生する主センサ部、及び

上記主検出信号に基づいてかご位置情報及びかご速度情報の少なくともいずれか一方を含むかご情報を求めるとともに、上記かご情報に応じて上記かごの運転を制御する制御装置

を備えているエレベータ装置において、

上記かごが上記昇降路内の予め設定された基準位置に達したことを検出し補助検出信号を発生する補助センサ部をさらに備え、

上記制御装置は、上記補助検出信号に基づいて、上記かご情報の誤差を監視することを特徴とするエレベータ装置。



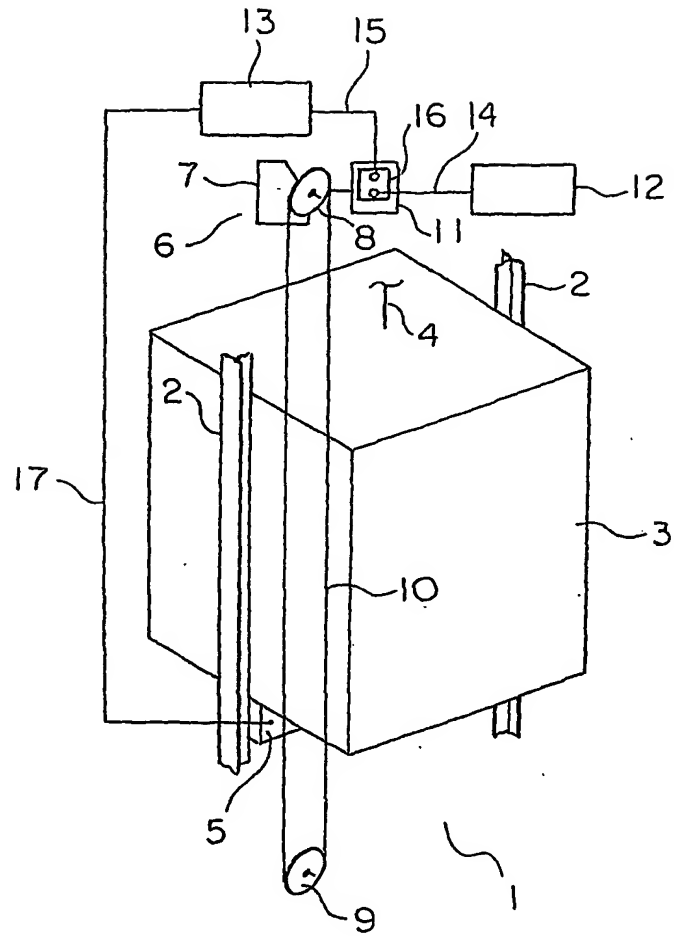


図 2

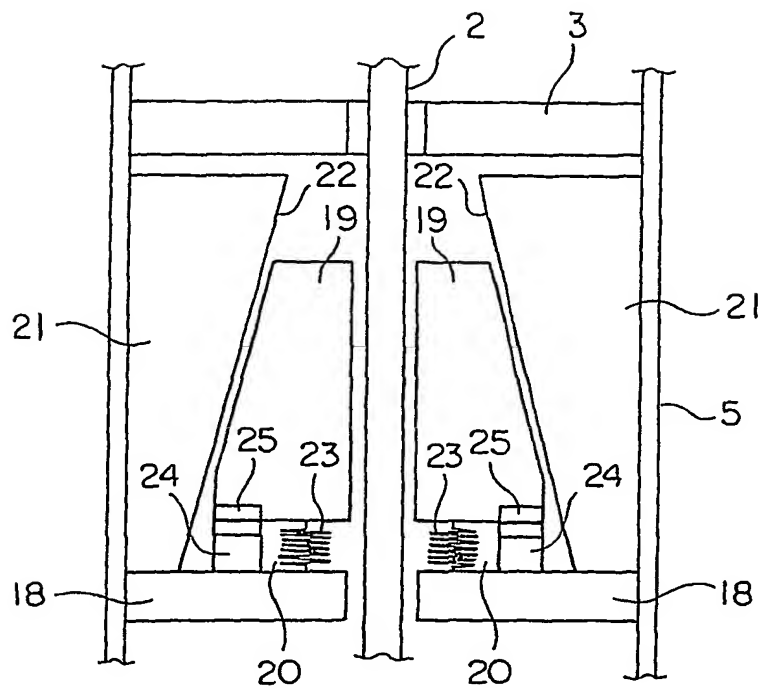


図 3

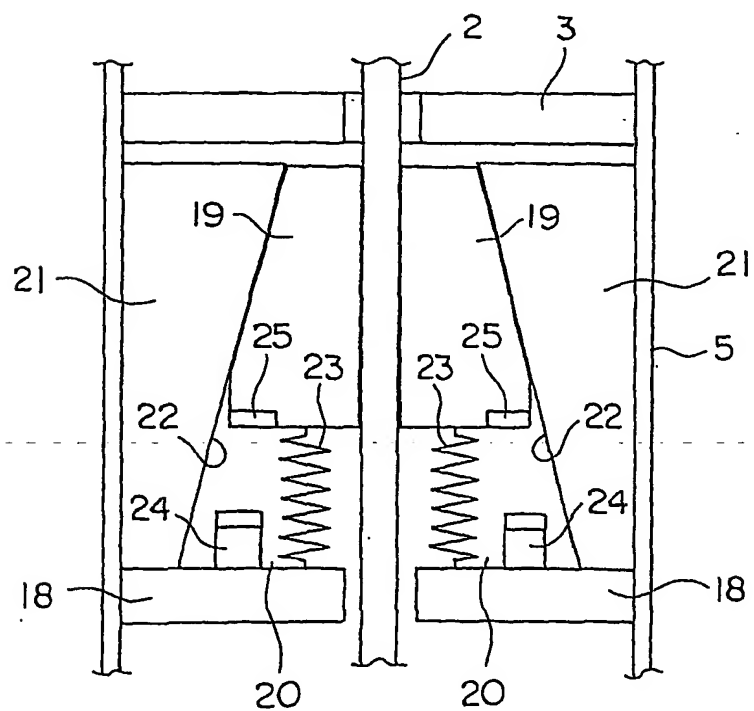


図 4

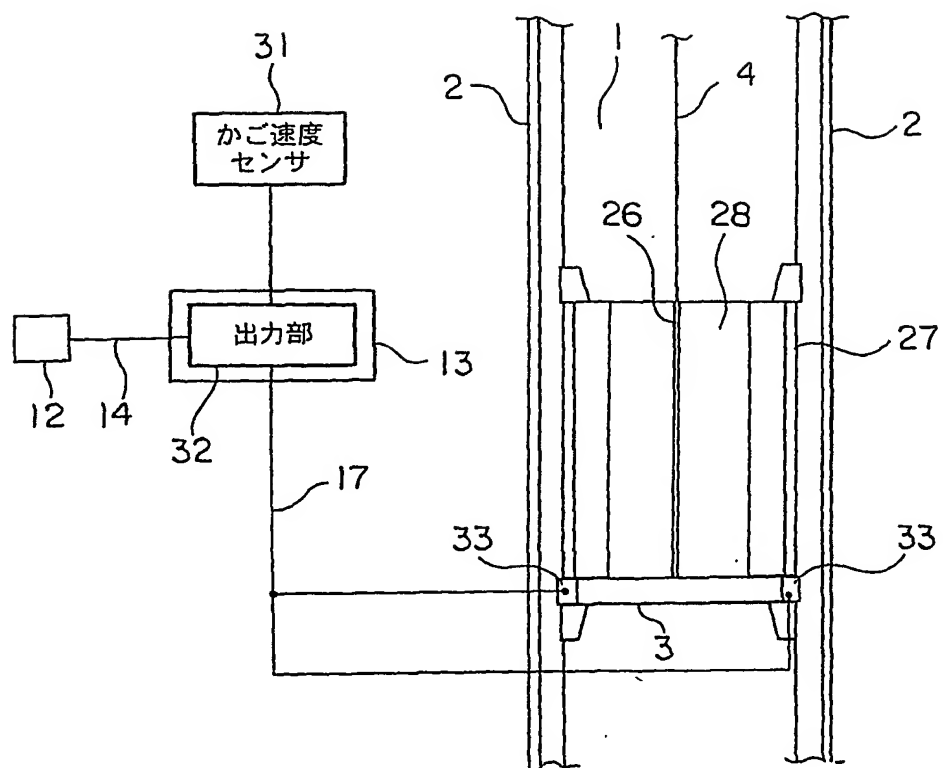


図 5

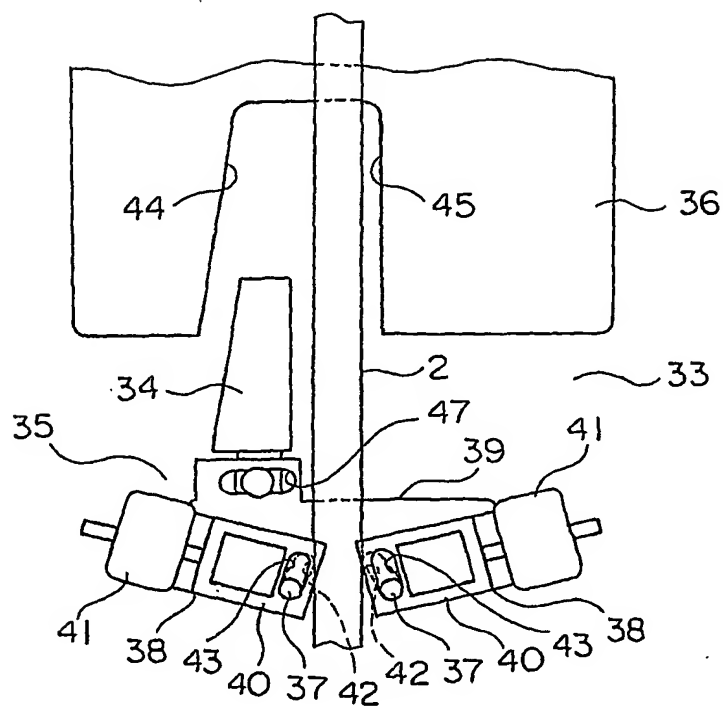


図 6

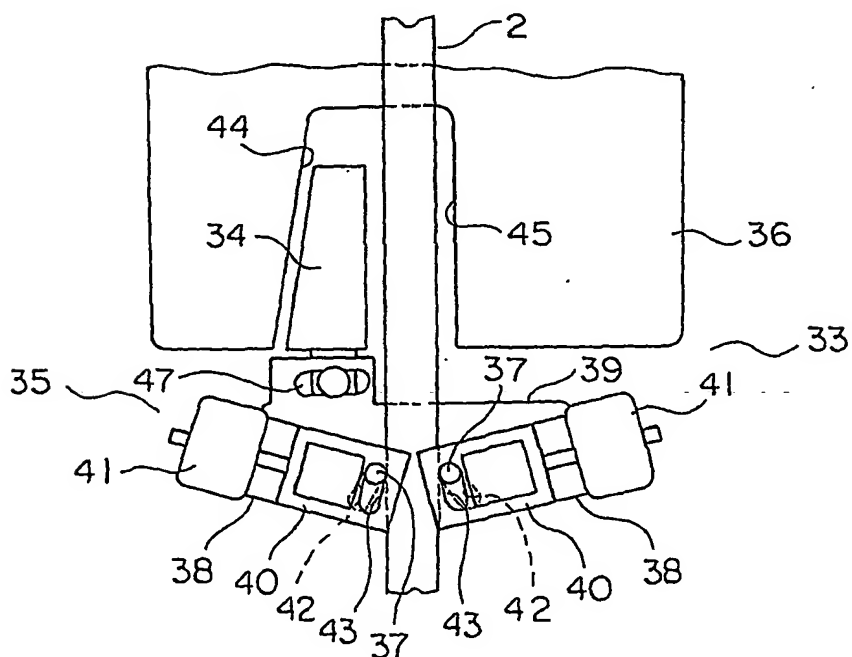


図 7

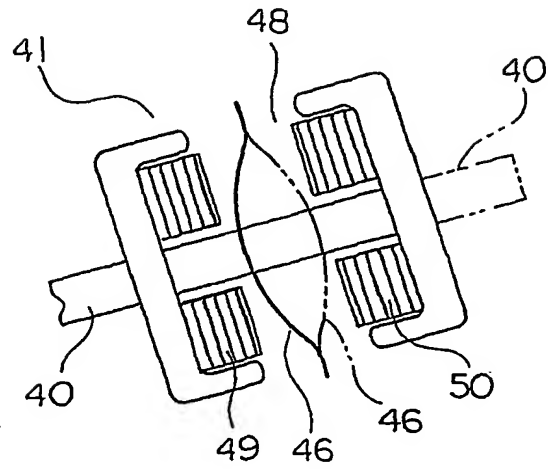


図 8

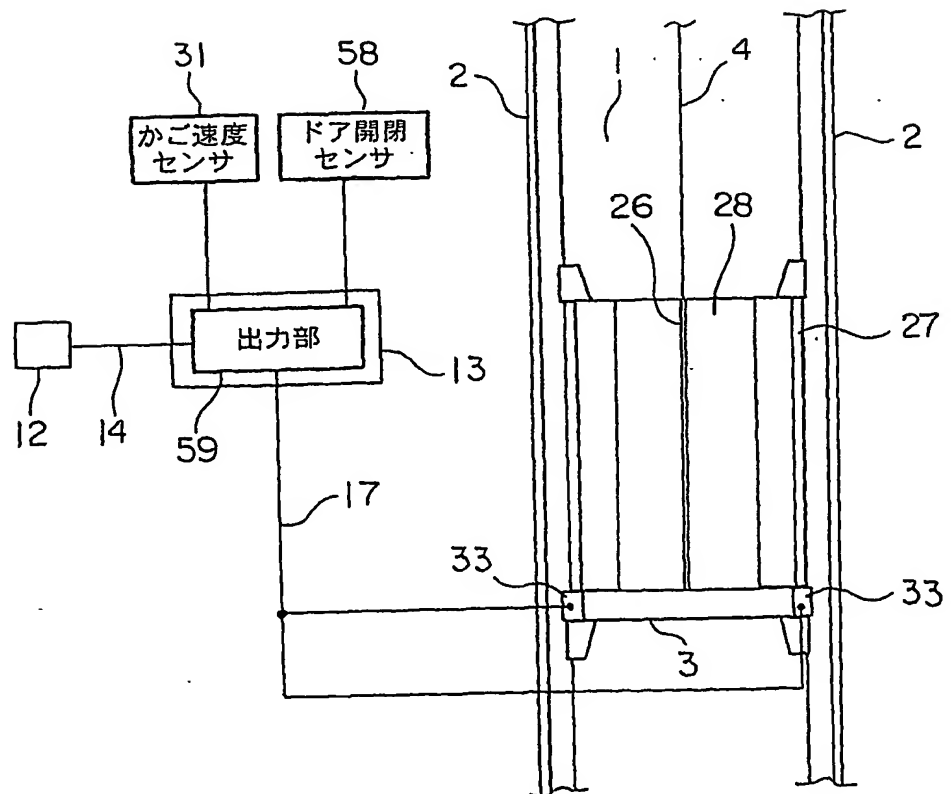


図 9

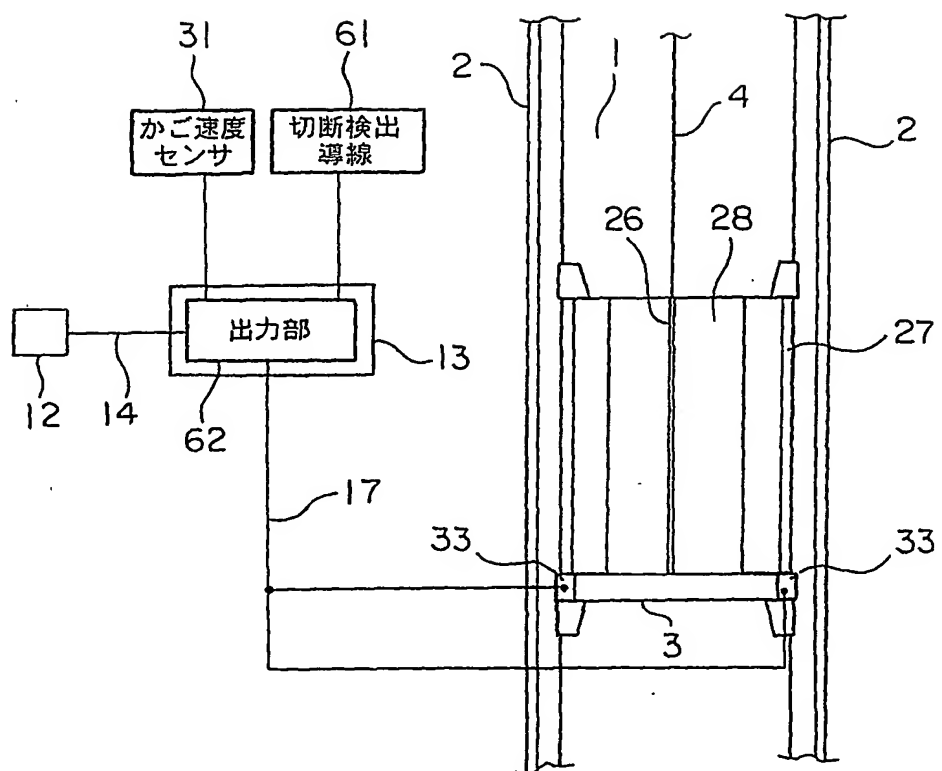


図 10

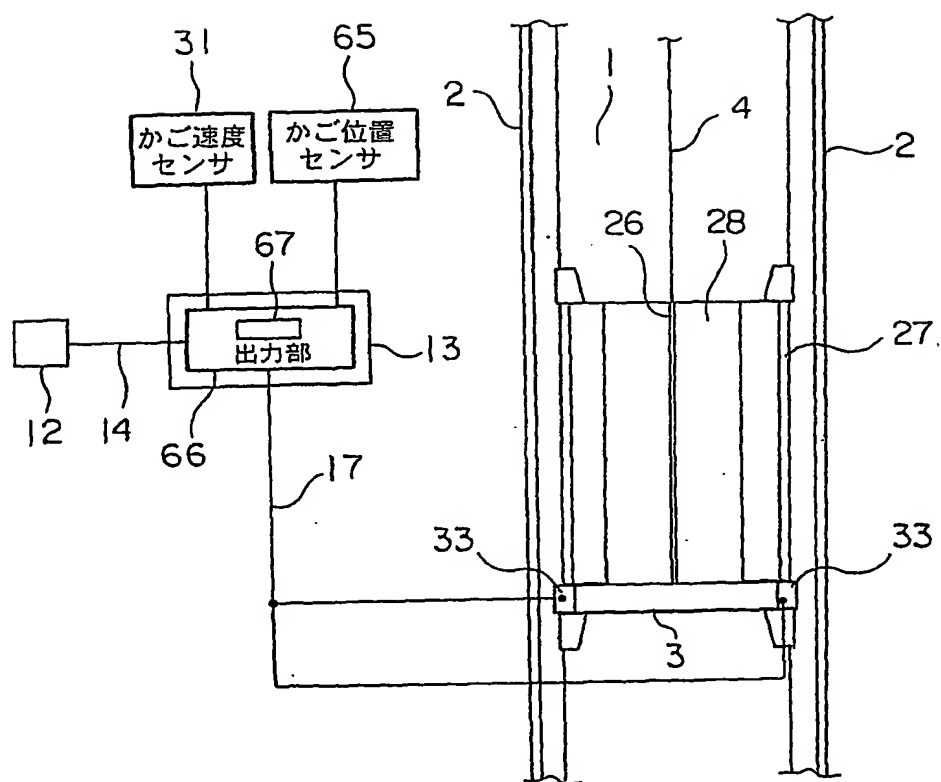


图 1 1

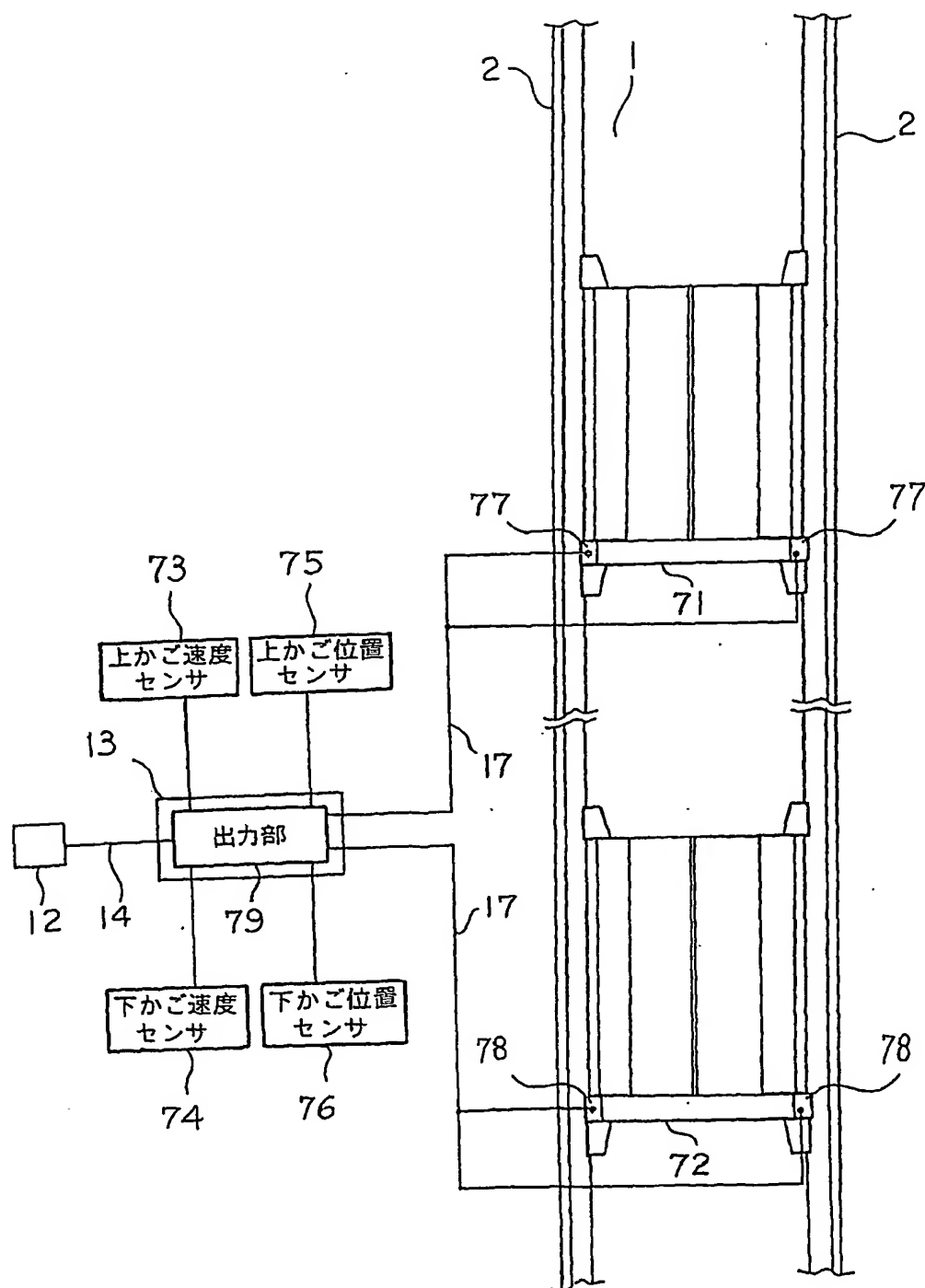




図 1 2

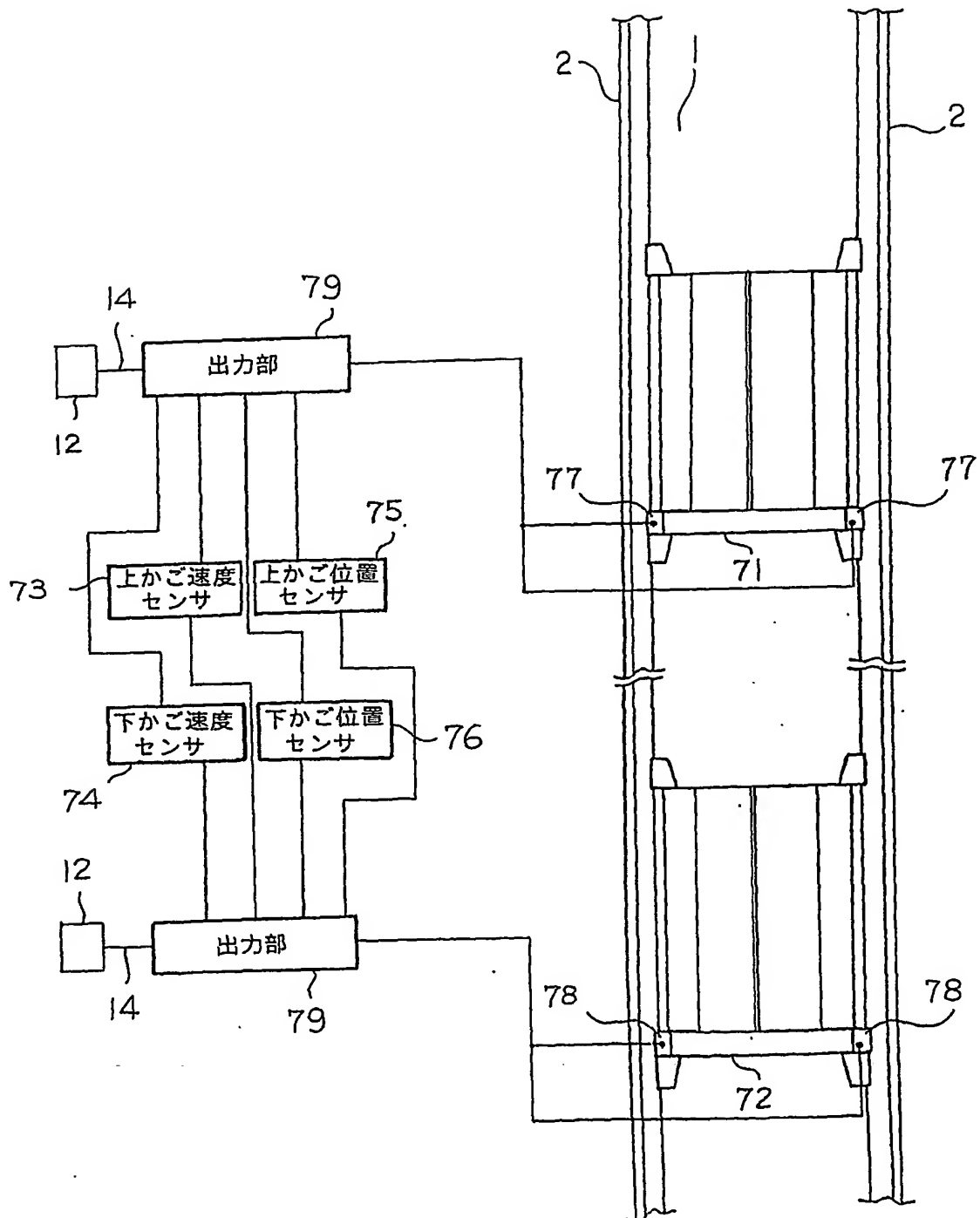


図 1 3

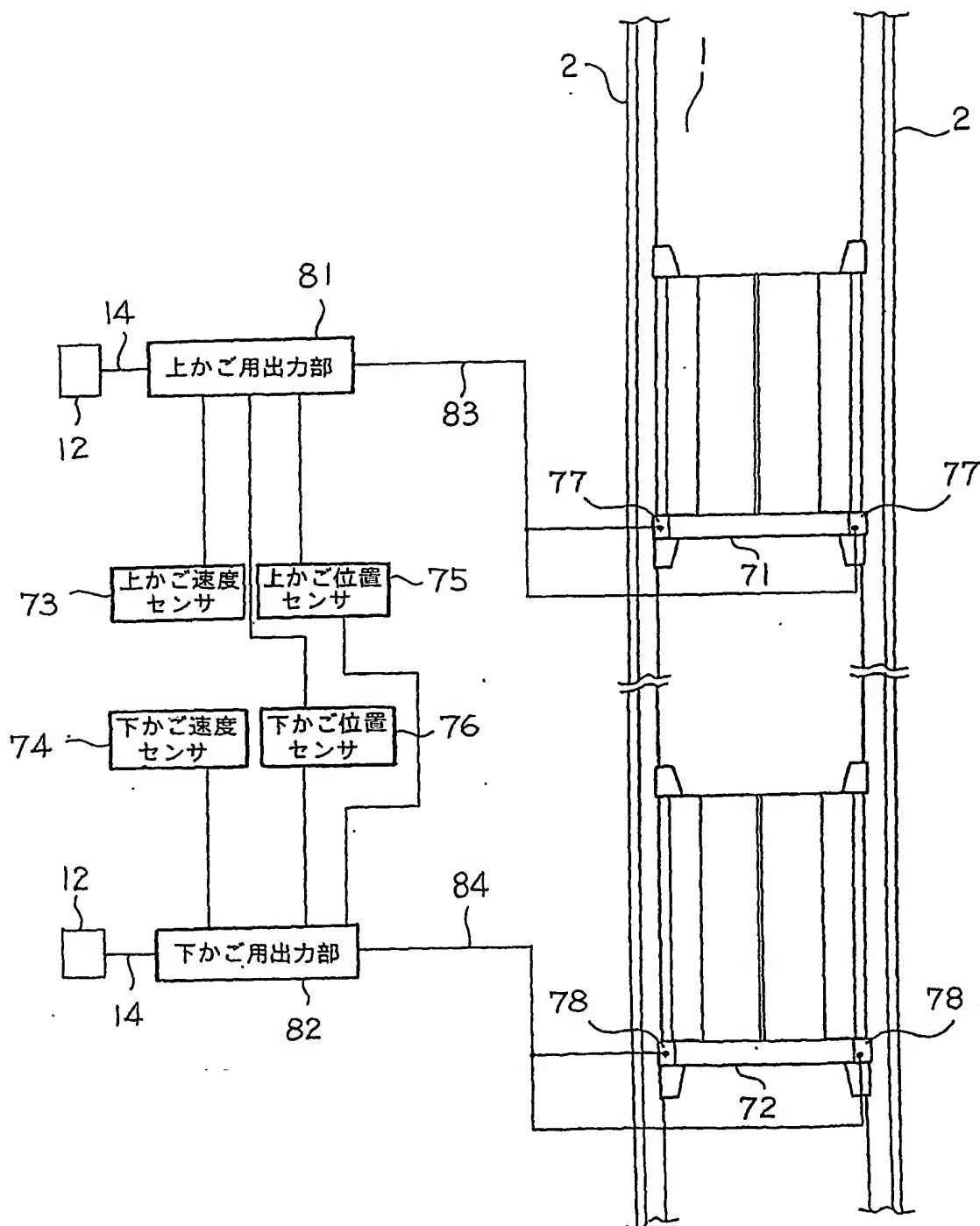


図 1 4

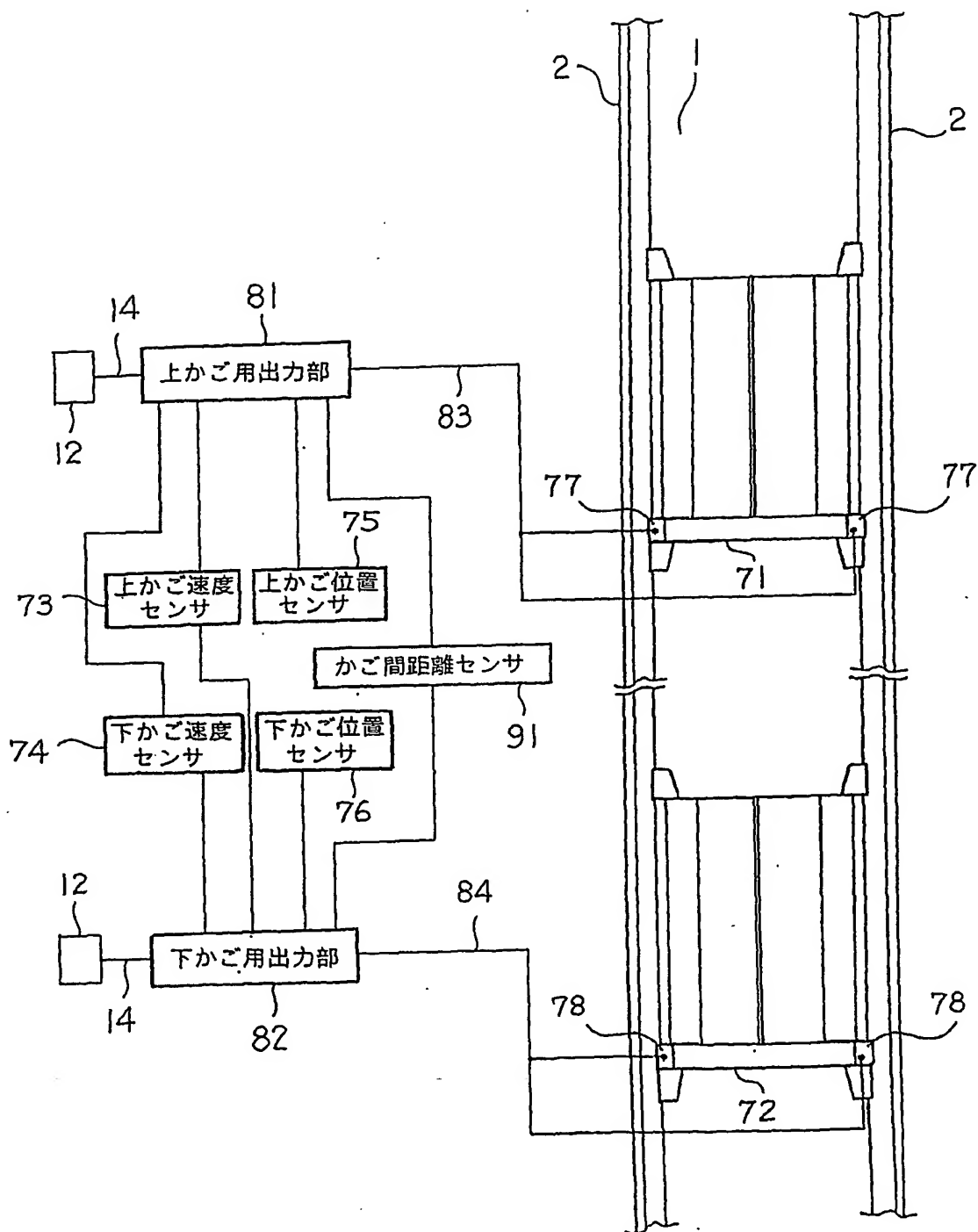


図 15

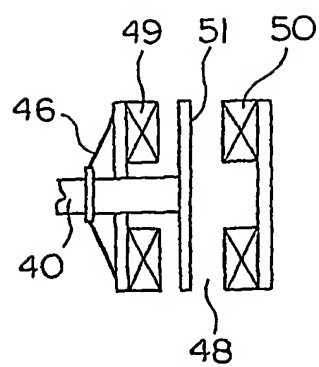




図 17

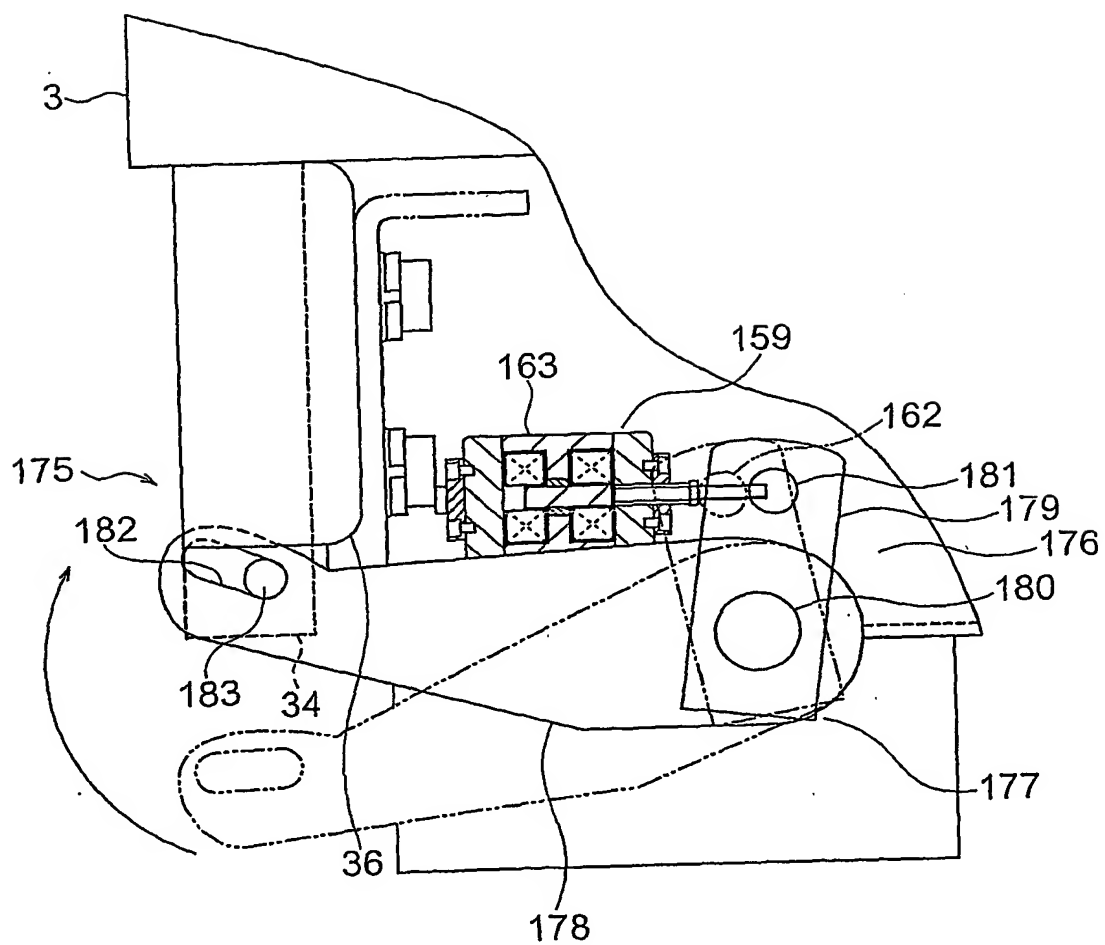


図 18

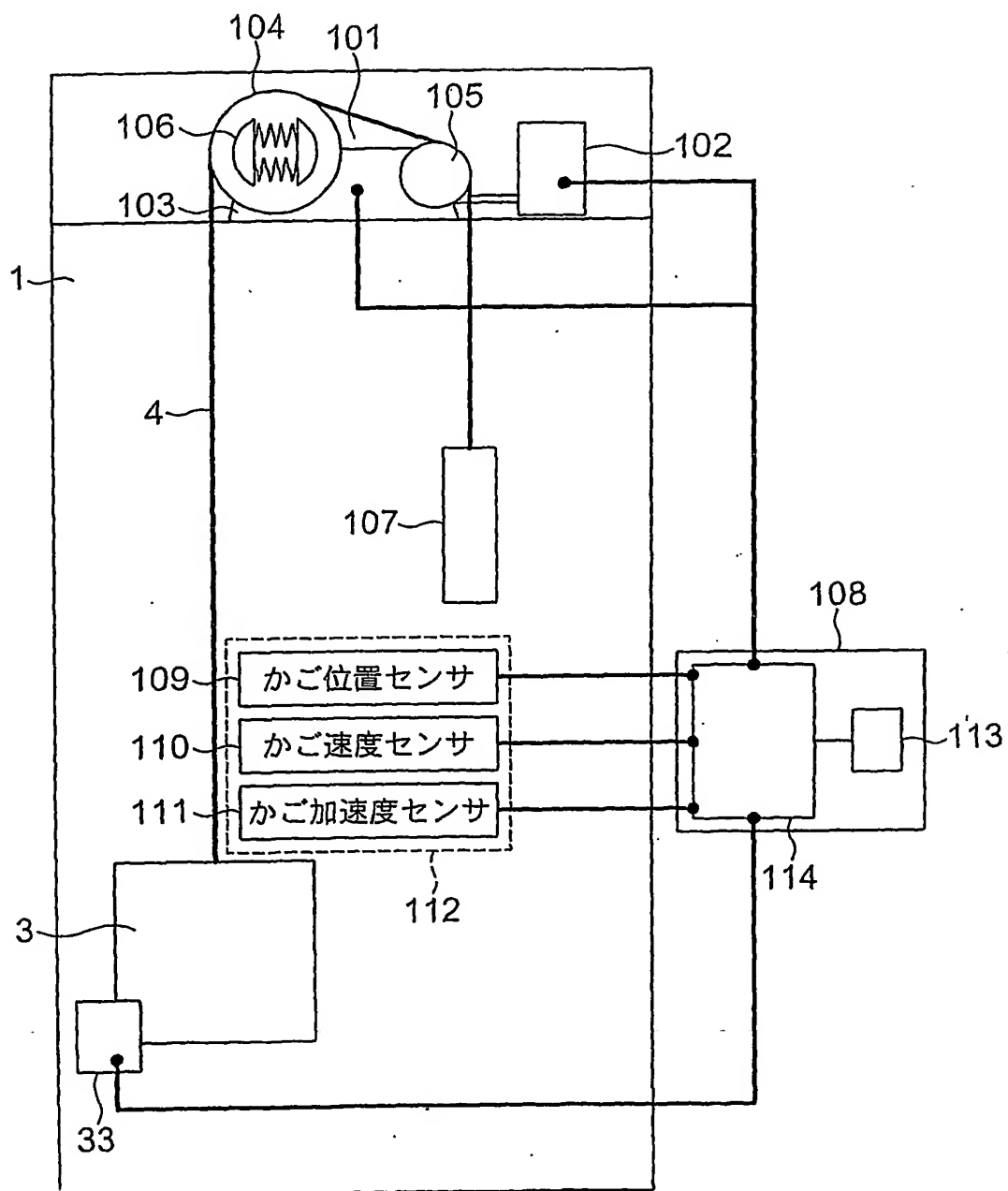


図 19

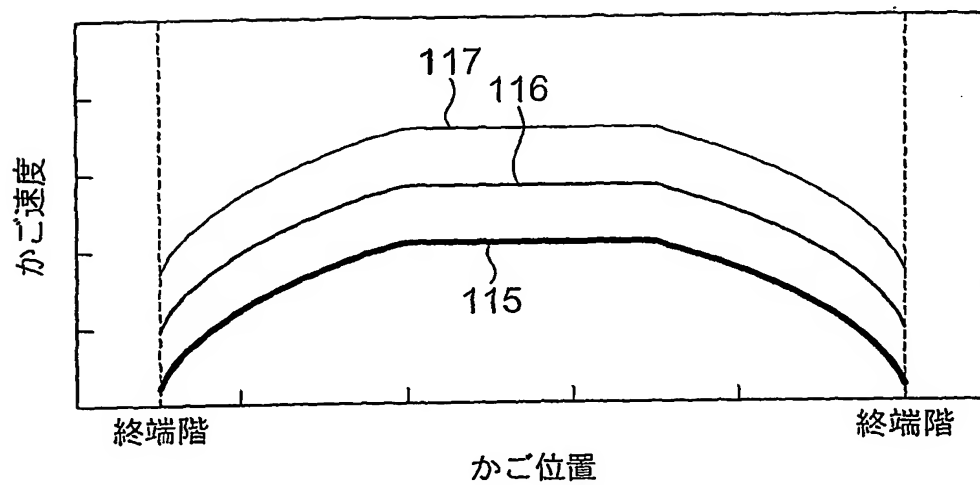


図 20

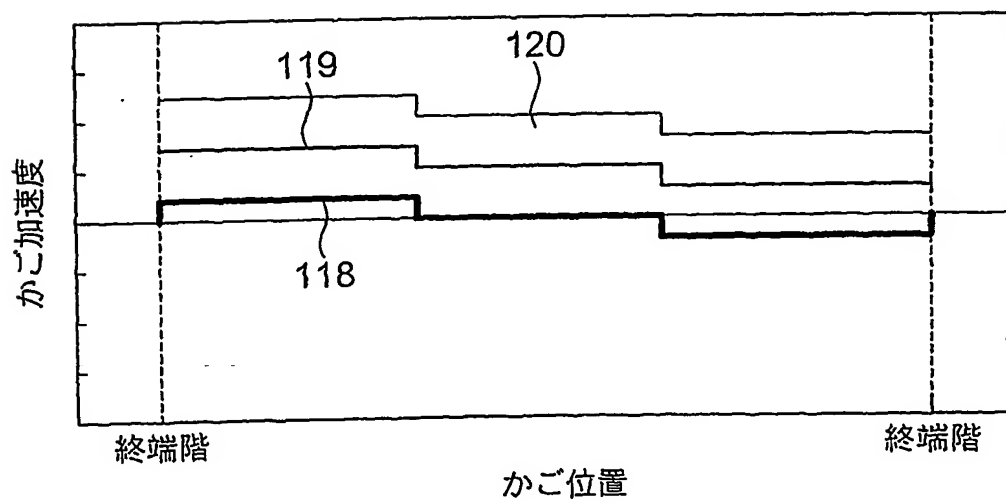




図21

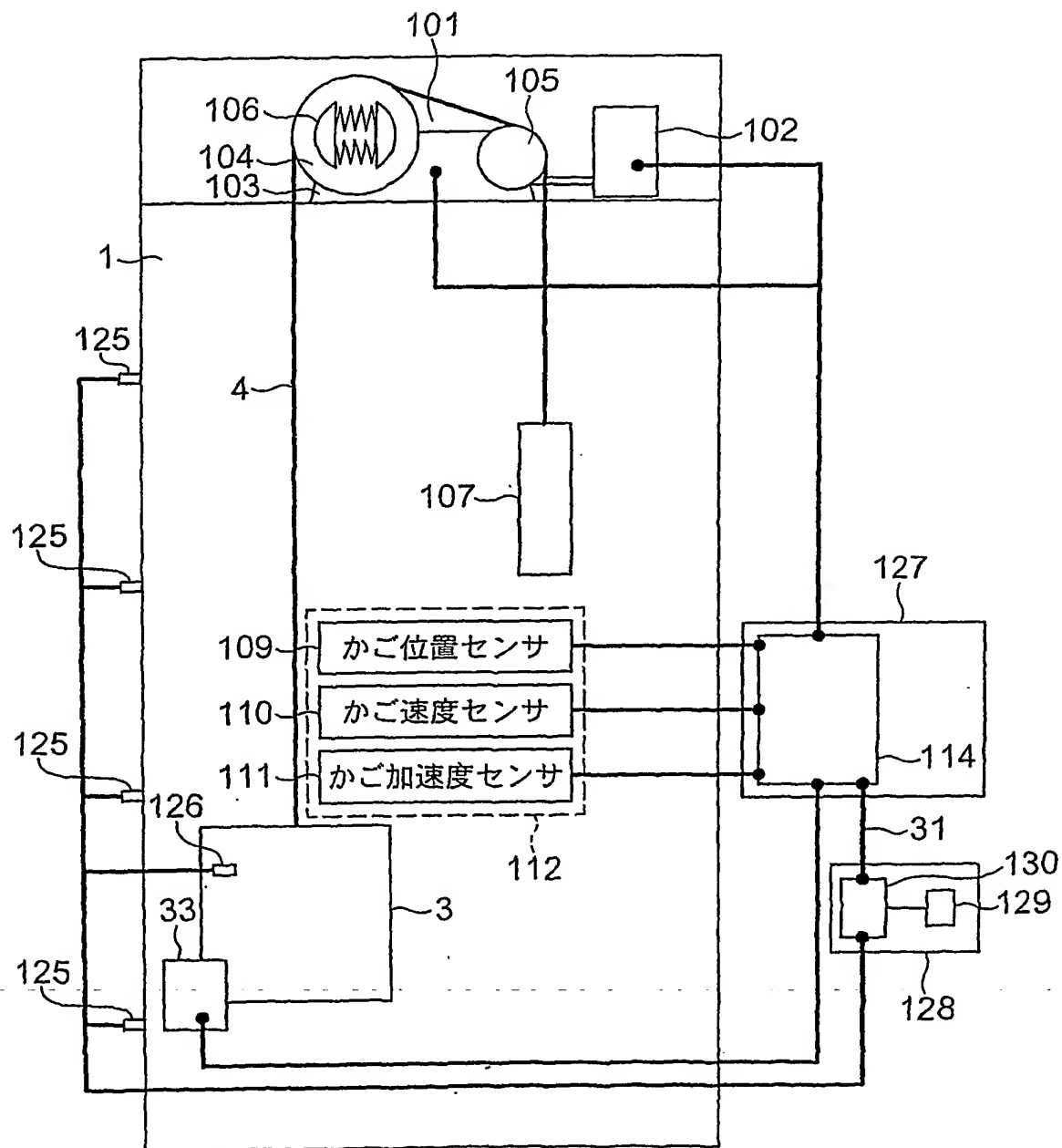


図22

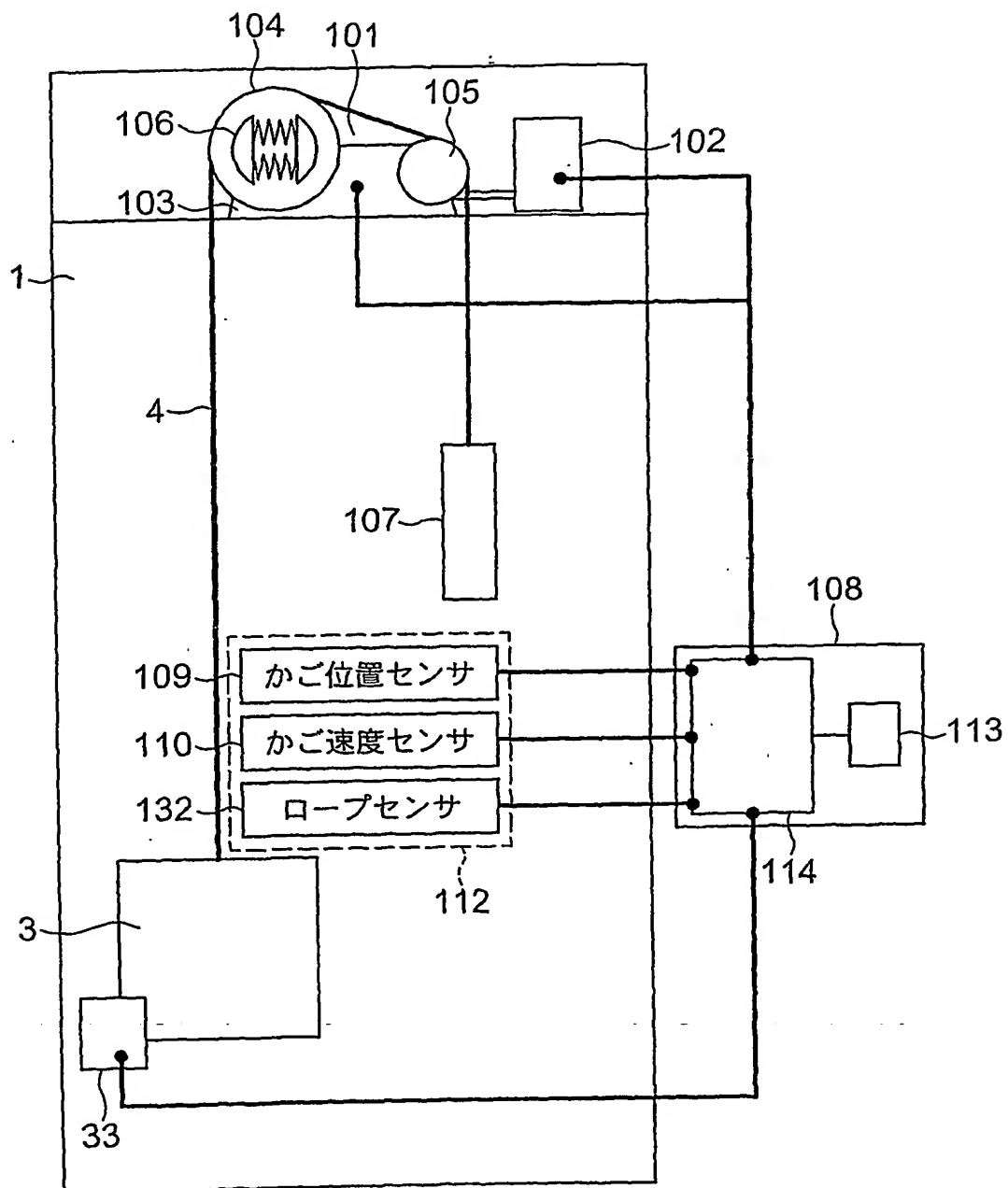


図23

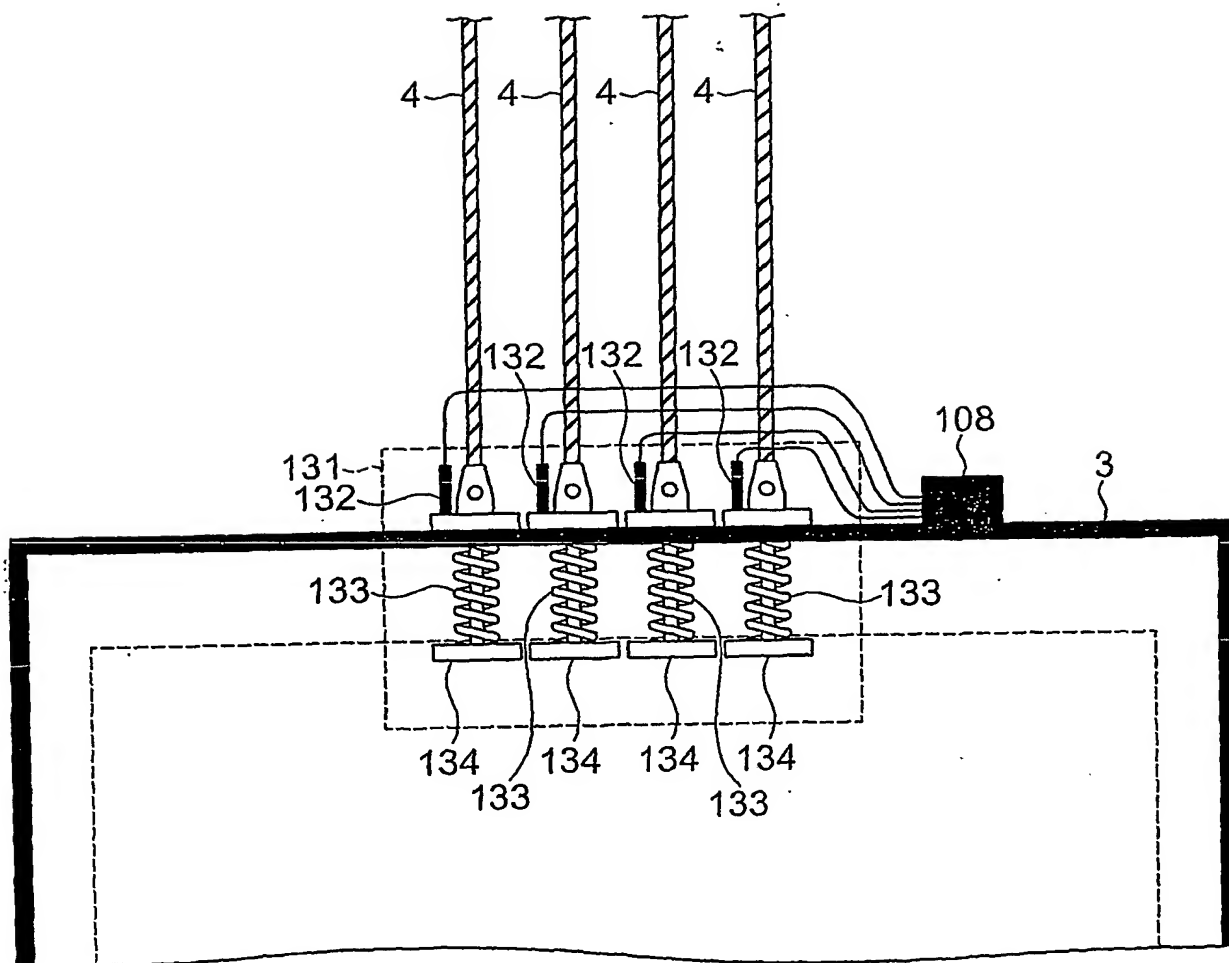


図 24

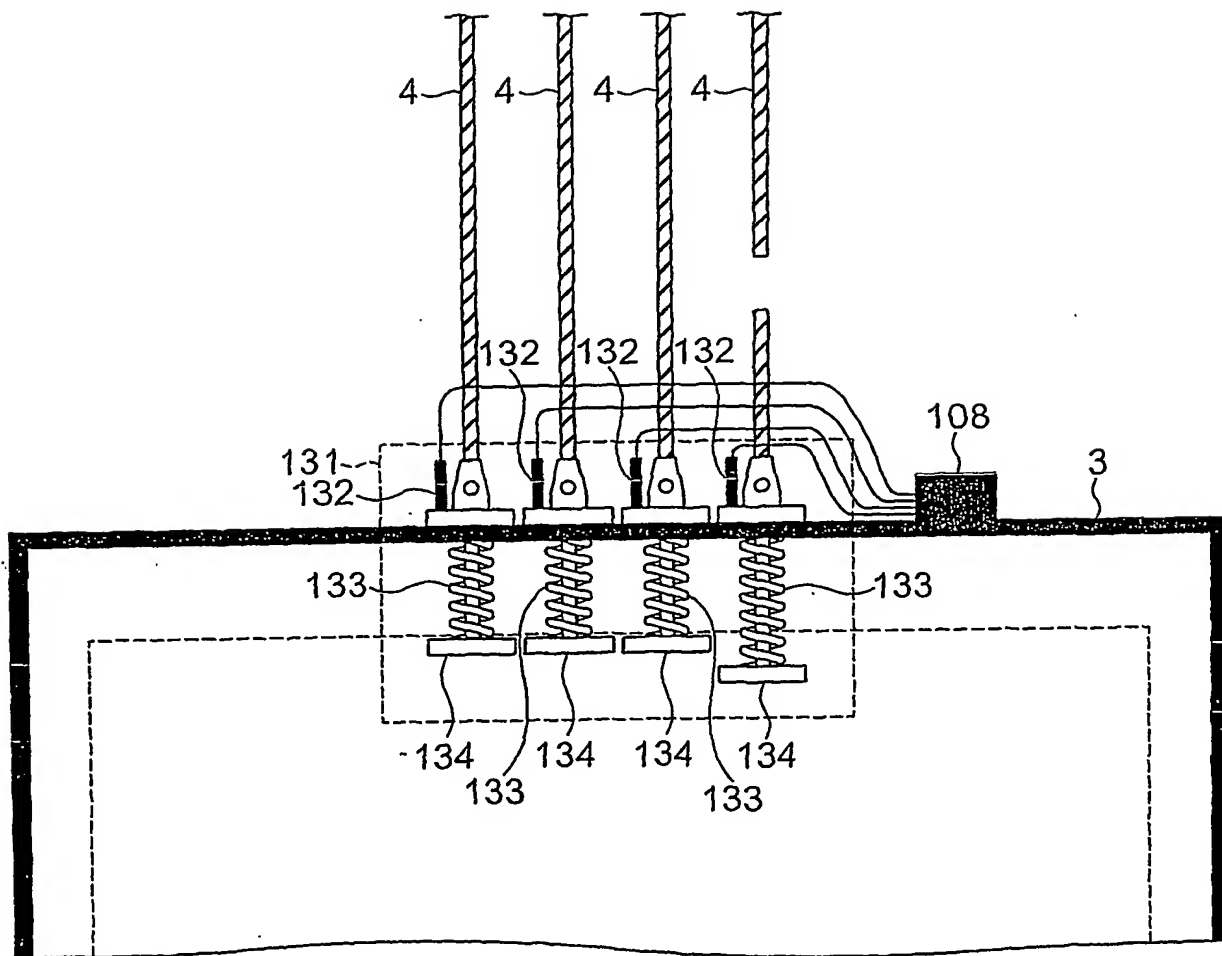


図 25

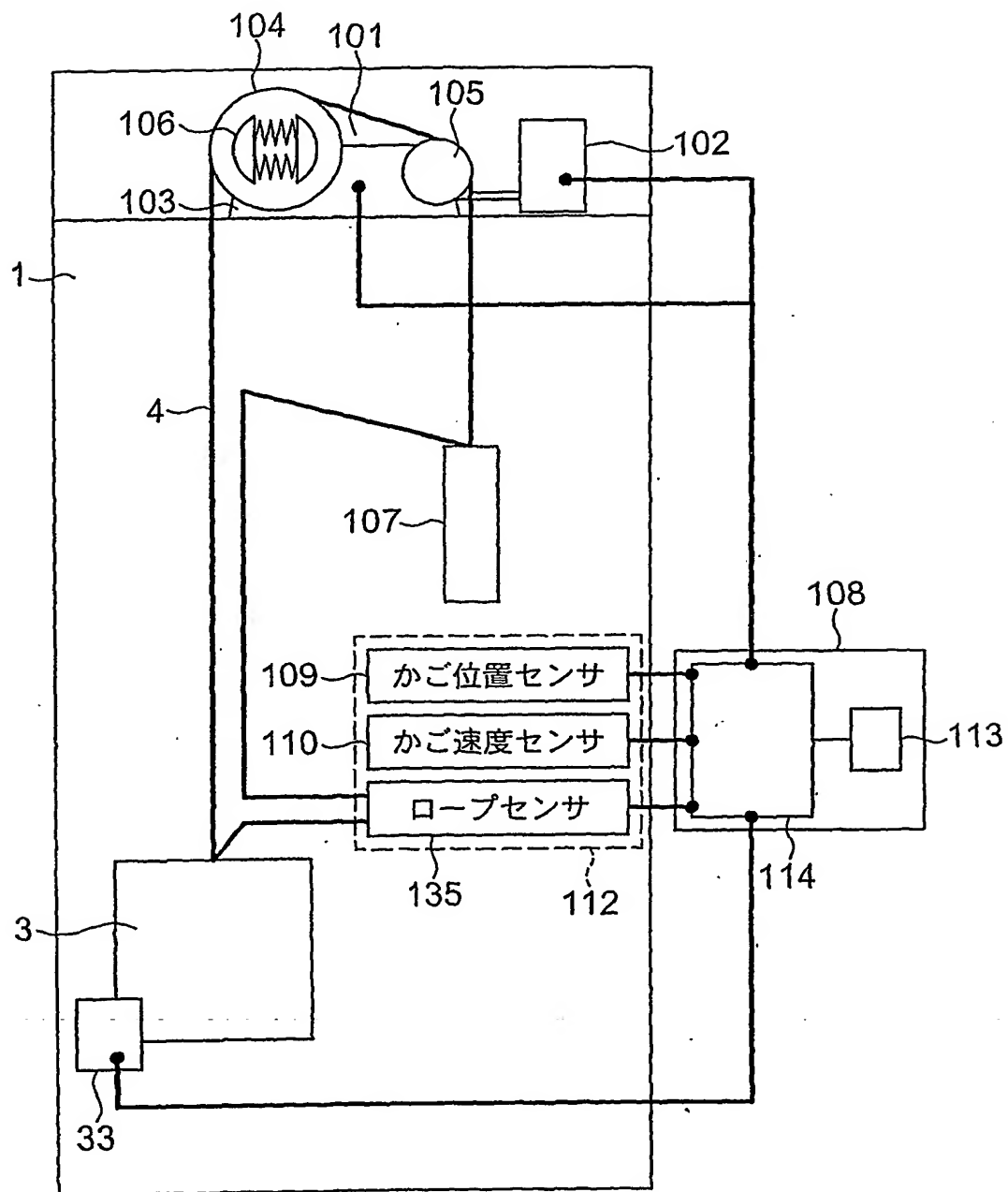


図 26

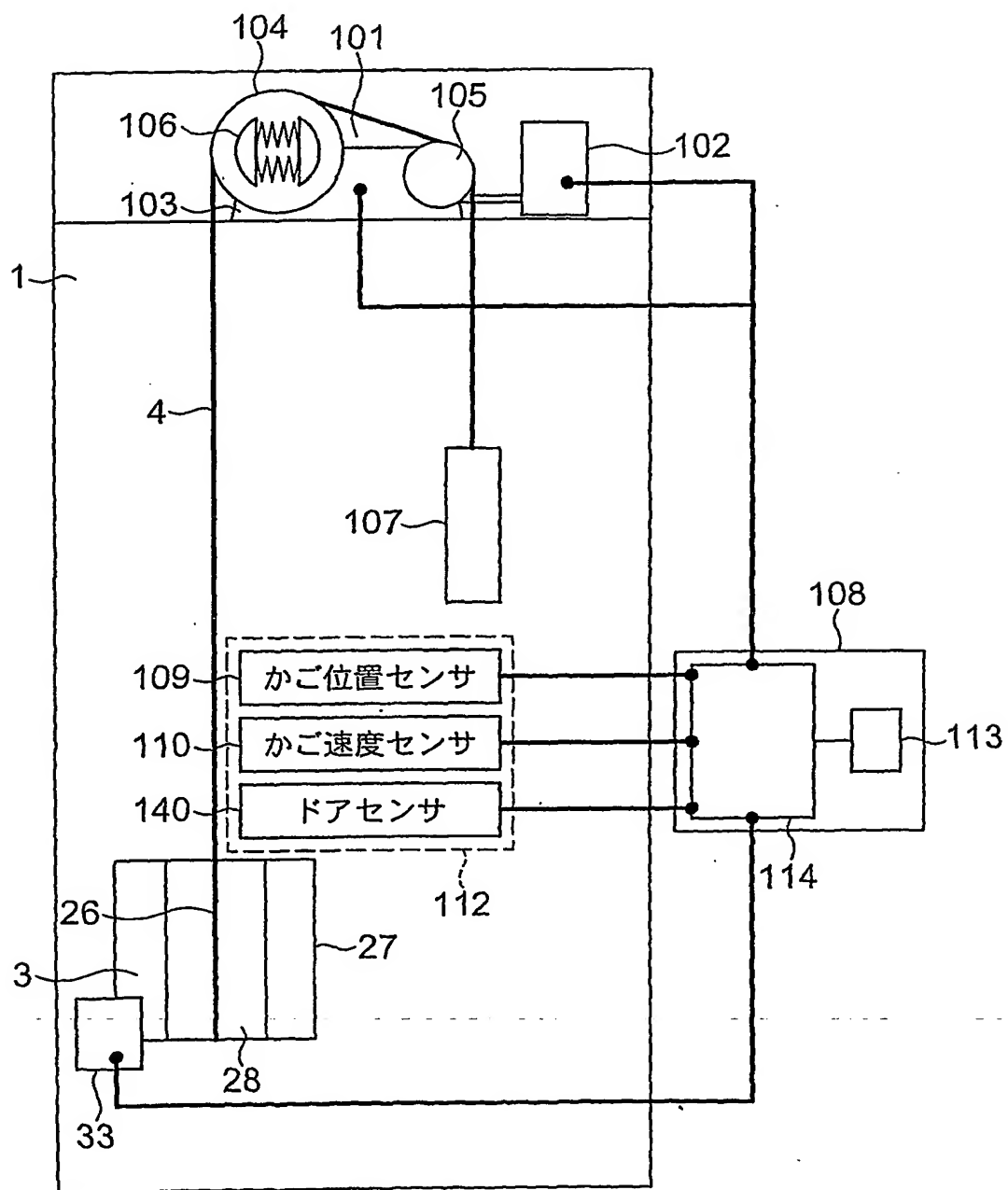


図 27

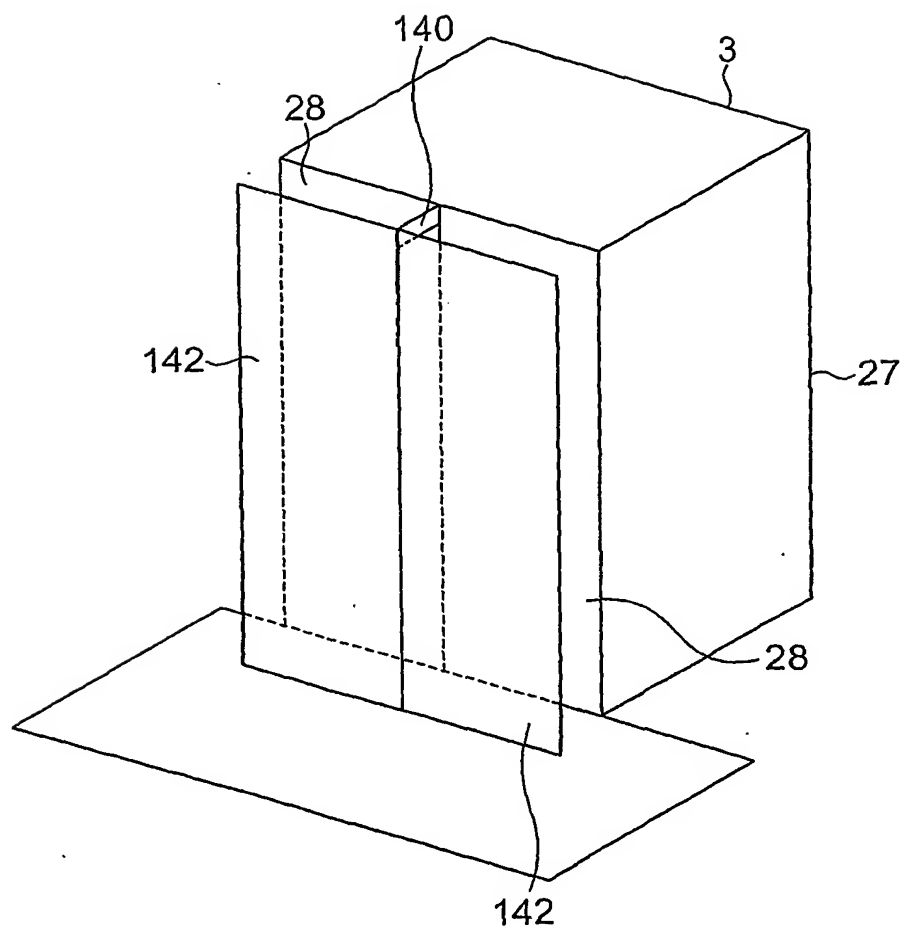


图 28

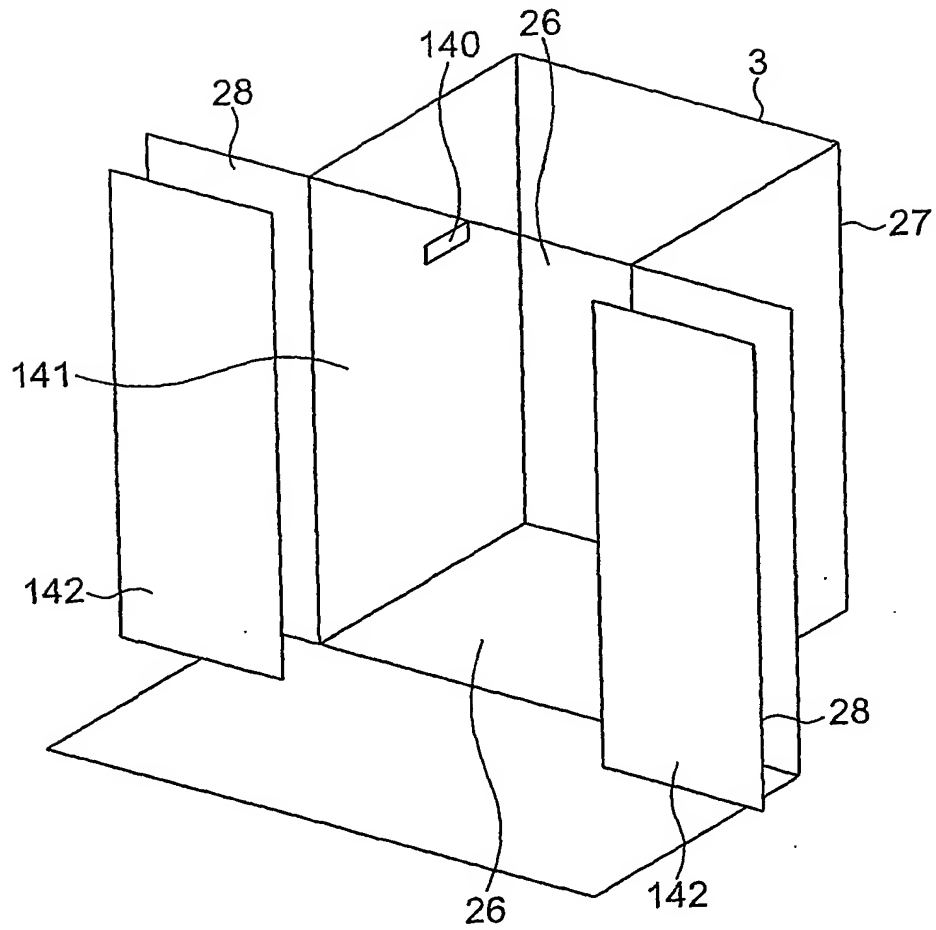




図29

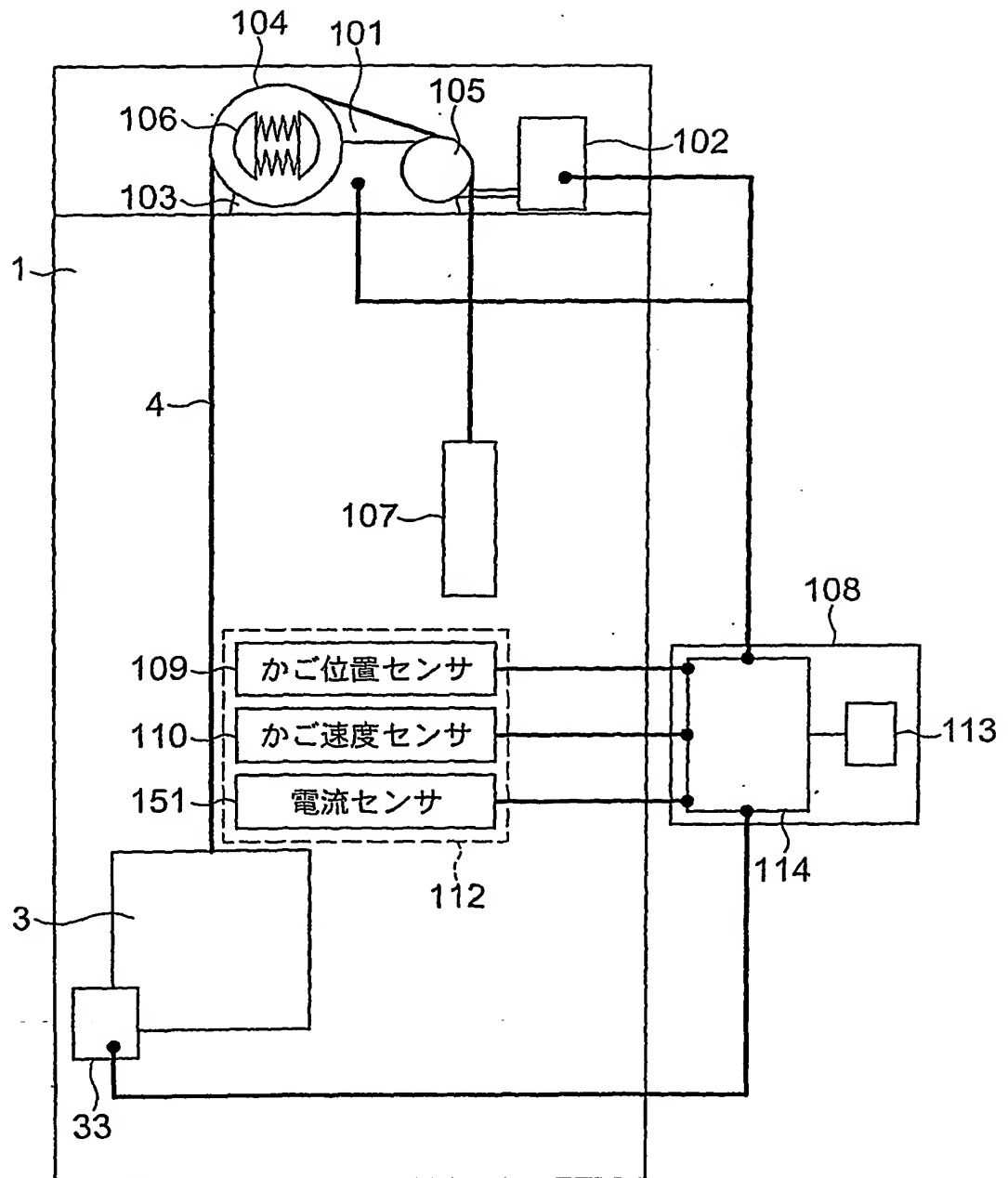
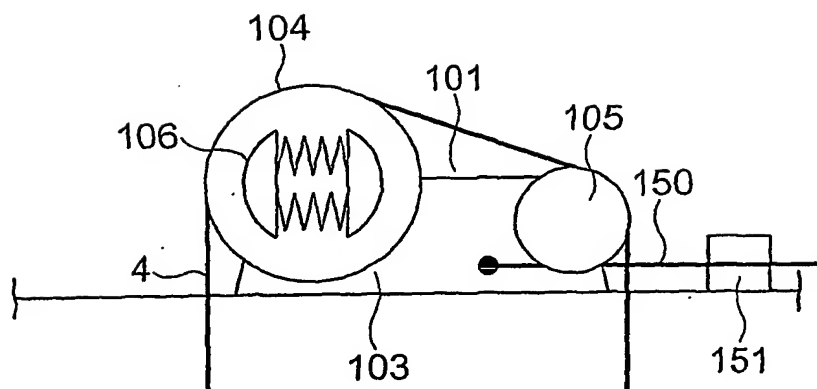


図 30



ㄨ 31

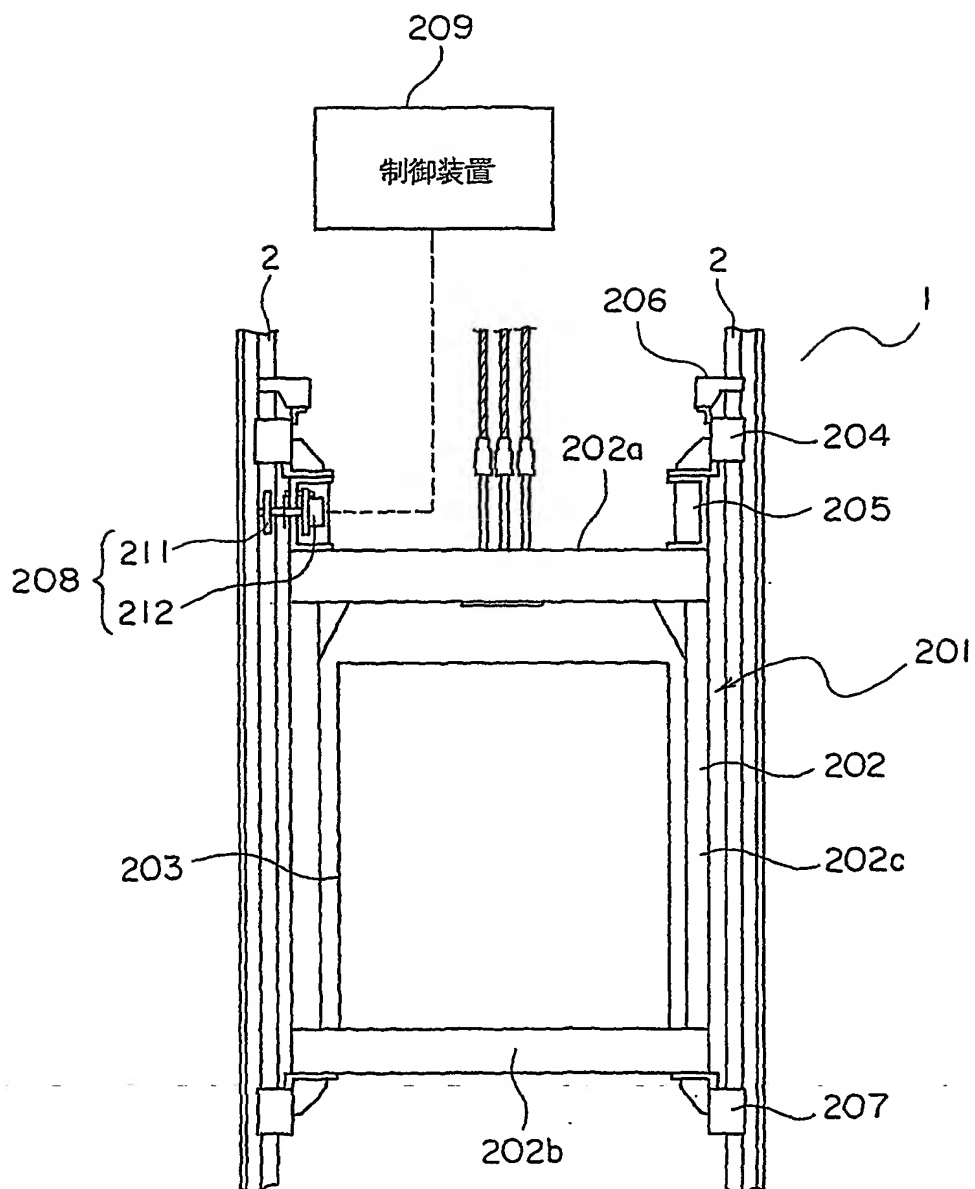


図 32

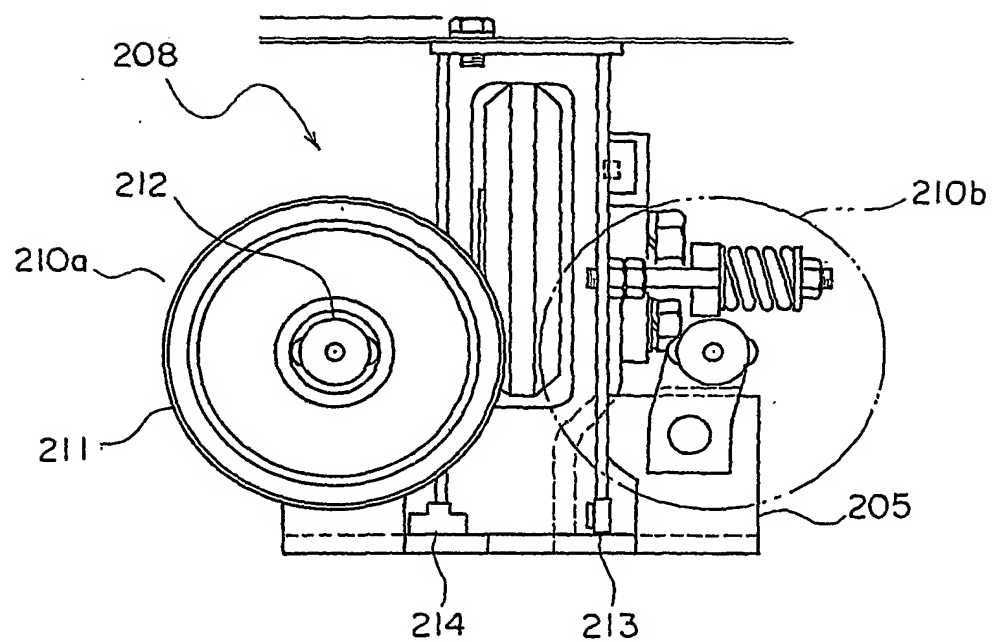
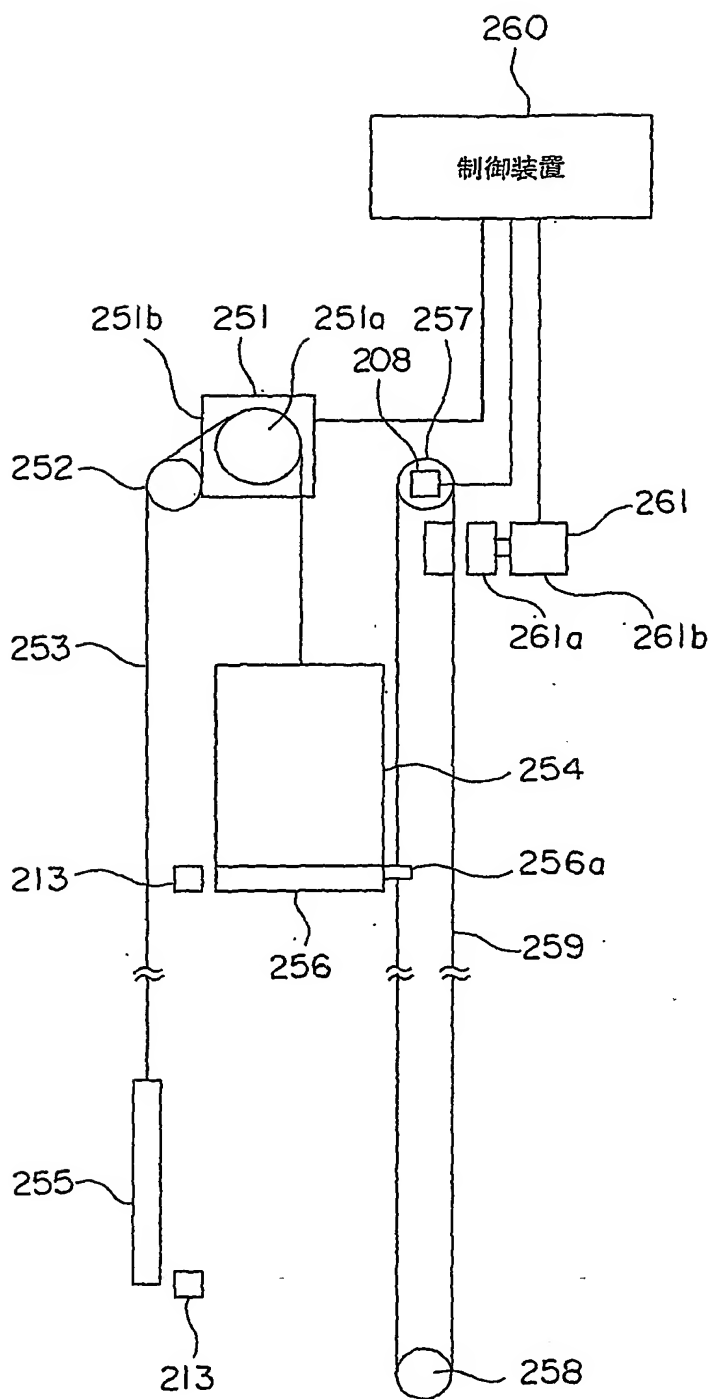


図 33



## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2004/007857

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl<sup>7</sup> B66B3/02

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl<sup>7</sup> B66B1/00-B66B9/193

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

|                           |           |                            |           |
|---------------------------|-----------|----------------------------|-----------|
| Jitsuyo Shinan Koho       | 1922-1996 | Jitsuyo Shinan Toroku Koho | 1996-2005 |
| Kokai Jitsuyo Shinan Koho | 1971-2005 | Toroku Jitsuyo Shinan Koho | 1994-2005 |

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

| Category* | Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages | Relevant to claim No. |
|-----------|--|-----------------------|
| X         | JP 54-77939 A (Hitachi, Ltd.),   | 1, 4, 6               |
| Y         | 21 June, 1979 (21.06.79),  | 2-3                   |
| A         | Claims; page 2, lower right column,  | 5                     |
| X         | line 15 to page 3, upper right column,   | 7, 9                  |
| Y         | line 4; Fig. 1   | 8                     |
|           | Page 6, lower left column, line 16 to  |                       |
|           | page 7, upper left column, line 15;  |                       |
|           | Figs. 5, 12  |                       |
|           | (Family: none)   |                       |
| Y         | JP 62-240280 A (Hitachi, Ltd.),  | 2-3                   |
|           | 21 October, 1987 (21.10.87),   |                       |
|           | Claims   |                       |
|           | (Family: none)   |                       |

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.☐ See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&amp;" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search  
25 February, 2005 (25.02.05)Date of mailing of the international search report  
15 March, 2005 (15.03.05)Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2004/007857

## C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

| Category* | Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages  | Relevant to claim No. |
|-----------|---|-----------------------|
| Y         | JP 2-233484 A (Toshiba Corp.),<br>17 September, 1990 (17.09.90),<br>Page 2, upper left column, line 17 to<br>upper right column, line 5; Fig. 1<br>(Family: none) | 8                     |
| A         | JP 8-295465 A (Mitsubishi Electric Corp.),<br>12 November, 1996 (12.11.96),<br>Par. Nos. [0020] to [0024], [0034] to [0035];<br>Figs. 1 to 4<br>(Family: none)    | 5                     |

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl.<sup>7</sup> B.66B 3/02

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl.<sup>7</sup> B.66B 1/00 - B.66B 9/193

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922 - 1996

日本国公開実用新案公報 1971 - 2005

日本国実用新案登録公報 1996 - 2005

日本国登録実用新案公報 1994 - 2005

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

| 引用文献の<br>カテゴリー*       | 引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示  | 関連する<br>請求の範囲の番号                 |
|-----------------------|--|----------------------------------|
| X<br>Y<br>A<br>X<br>Y | JP 54-77939 A<br>(株式会社日立製作所) 1979. 06. 21.<br>特許請求の範囲、第2頁右下欄第15行-第3頁右上欄第4行及び図1に注意<br><br>第6頁左下欄第16行-第7頁左上欄第15行及び図5、12にも注意<br><br>(ファミリーなし) | 1, 4, 6<br>2-3<br>5<br>7, 9<br>8 |

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的な技術水準を示すもの

「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)

「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&amp;」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

25. 02. 2005

国際調査報告の発送日

15.03.2005

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/J.P.)

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

志水 裕司

3 F

9528

電話番号 03-3581-1101 内線 3351



| C (続き) . 関連すると認められる文献 |   |                  |
|-----------------------|---|------------------|
| 引用文献の<br>カテゴリー*       | 引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示   | 関連する<br>請求の範囲の番号 |
| Y                     | JP 62-240280 A<br>(株式会社日立製作所) 1987. 10. 21<br>特許請求の範囲に注意<br>(ファミリーなし)                     | 2-3              |
| Y                     | JP 2-233484 A<br>(株式会社東芝) 1990. 09. 17<br>第2頁左上欄第17行-右上欄第5行及び図1に注意<br>(ファミリーなし)           | 8                |
| A                     | JP 8-295465 A<br>(三菱電機株式会社) 1996. 11. 12<br>段落番号0020-0024、0034-0035及び図1-4に注意<br>(ファミリーなし) | 5                |